

This Page Is Inserted by IFW Operations
and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

**As rescanning documents *will not* correct images,
please do not report the images to the
Image Problem Mailbox.**

日 本 国 特 許 庁
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日 2 0 0 3 年 1 2 月 1 9 日
Date of Application:

出 願 番 号 特 願 2 0 0 3 - 4 2 3 7 6 4
Application Number:

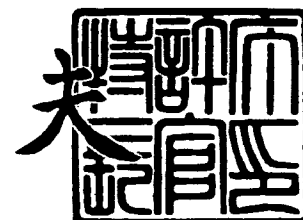
[ST. 10/C] : [J P 2 0 0 3 - 4 2 3 7 6 4]

出 願 人 株 式 会 社 リ コ ー
Applicant(s):

2 0 0 4 年 2 月 9 日

特許庁長官
Commissioner,
Japan Patent Office

今 井 康 夫



【書類名】 特許願
【整理番号】 0308924
【提出日】 平成15年12月19日
【あて先】 特許庁長官殿
【国際特許分類】 G03G 21/00 370
G03G 21/00 350
【発明者】
【住所又は居所】 東京都大田区中馬込 1 丁目 3 番 6 号 株式会社リコー内
【氏名】 黒田 博之
【特許出願人】
【識別番号】 000006747
【氏名又は名称】 株式会社リコー
【代理人】
【識別番号】 100089118
【弁理士】
【氏名又は名称】 酒井 宏明
【先の出願に基づく優先権主張】
【出願番号】 特願2002-378033
【出願日】 平成14年12月26日
【手数料の表示】
【予納台帳番号】 036711
【納付金額】 21,000円
【提出物件の目録】
【物件名】 特許請求の範囲 1
【物件名】 明細書 1
【物件名】 図面 1
【物件名】 要約書 1
【包括委任状番号】 9808514

【書類名】 特許請求の範囲**【請求項 1】**

複数の感光体上の各画像が直接あるいは担持した記録材上に重ね合わせるように順次転写されて回動するベルトと、

該ベルトの全周に亘って設けられたスケールを読み取るセンサと、

該センサが前記スケールを検知した情報から前記ベルトの実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度を補正制御する制御手段と、を備え、

前記制御手段は、

前記センサが前記スケールを検知した情報から前記ベルトの実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度を補正制御する正規速度制御ループと、

該正規速度制御ループとは別個に前記ベルトの速度を補正制御する異常時使用制御ループと、

を備えたことを特徴とする転写装置。

【請求項 2】

前記異常時使用制御ループは、前記ベルトを回動させるモータの回転軸の回転数を検出する回転速度検出器を備えており、該検出器が検出した前記モータの回転数に応じて前記ベルトの速度を補正制御する制御ループであることを特徴とする請求項 1 に記載の転写装置。

【請求項 3】

前記モータの回転力は前記ベルトを回動可能に張架すると共に該ベルトを駆動する駆動ローラに伝達され、該駆動ローラの外周面には前記ベルトに対する滑りを防止するための摩擦力増大手段を設けていることを特徴とする請求項 2 に記載の転写装置。

【請求項 4】

前記異常時使用制御ループは、前記ベルトを回動可能に張架する従動ローラの回転数を検出する回転速度検出器を備えており、該検出器が検出した前記従動ローラの回転数に応じて前記ベルトの速度を補正制御する制御ループであることを特徴とする請求項 1 に記載の転写装置。

【請求項 5】

前記回転速度検出器はエンコーダであることを特徴とする請求項 2 に記載の転写装置。

【請求項 6】

前記回転速度検出器はエンコーダであることを特徴とする請求項 4 に記載の転写装置。

【請求項 7】

前記異常時使用制御ループは、前記正規速度制御ループに異常が生じたときに使用する制御ループであることを特徴とする請求項 1 に記載の転写装置。

【請求項 8】

前記制御手段は、前記正規速度制御ループが正常なときは、前記スケールに基づいて検知した前記ベルトの実際の速度とベルトの目標速度との速度差に応じて前記ベルトの速度を補正制御することを特徴とする請求項 1 に記載の転写装置。

【請求項 9】

前記制御手段は、前記スケールに基づいて検出した前記ベルトの実際の速度とベルトの目標速度との第 1 の速度差と、前記異常時使用制御ループにより検出したベルトの実際の速度とベルトの目標速度との第 2 の速度差との合成値に応じて前記ベルトの速度を補正制御することを特徴とする請求項 1 に記載の転写装置。

【請求項 10】

前記制御手段は、前記正規速度制御ループと、前記異常時使用制御ループが共に正常な場合に、前記第 1 の速度差と前記第 2 の速度差との合成値に応じて前記ベルトの速度を補正制御することを特徴とする請求項 9 に記載の転写装置。

【請求項 11】

前記制御手段は、前記正規速度制御ループと、前記異常時使用制御ループが共に正常な場合であって、前記第 1 の速度差が所定値を超える場合に、前記第 1 の速度差と前記第 2

の速度差との合成値に応じて前記ベルトの速度を補正制御することを特徴とする請求項 10 に記載の転写装置。

【請求項 12】

前記異常時使用制御ループは 2 つ以上あり、その 2 つ以上の制御ループはそれぞれが異なる検出箇所から前記ベルトの実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度をそれぞれ補正制御する制御ループであることを特徴とする請求項 1 に記載の転写装置。

【請求項 13】

2 つ以上の前記異常時使用制御ループは、いずれも前記正規速度制御ループに異常が生じたときに使用される制御ループであることを特徴とする請求項 12 に記載の転写装置。

【請求項 14】

2 つ以上の前記異常時使用制御ループの使用順位を前記ベルトの実際の速度の検出箇所が該ベルトに近い制御ループ順に選択していくように制御する使用ループ選択手段を設けたことを特徴とする請求項 13 に記載の転写装置。

【請求項 15】

2 つ以上の前記異常時使用制御ループの使用順位を前記ベルトの実際の速度の検出箇所が前記ベルトとして中間転写ベルトに近い制御ループ順に選択していくように制御する使用ループ選択手段を設けたことを特徴とする請求項 14 に記載の転写装置。

【請求項 16】

単色の画像形成時には前記正規速度制御ループと前記異常時使用制御ループのいずれも使用しないように制御するベルト速度補正停止手段を設けたことを特徴とする請求項 1 に記載の転写装置。

【請求項 17】

複数の感光体上の各画像が直接あるいは担持した記録材上に重ね合わせるように順次転写されてモータの回転力により回転するベルトと、

該ベルトの全周に亘って設けられたスケールを読み取るセンサと、

該センサが前記スケールを検知した情報から前記ベルトの実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度を補正制御する正規速度制御ループと、

前記モータをステッピングモータとし、前記センサによる前記スケールの検知結果に異常が生じたときには前記正規速度制御ループを使用せずに前記ステッピングモータを目標速度値で回転させて前記ベルトの速度を制御する制御手段と、

を備えたことを特徴とする転写装置。

【請求項 18】

前記正規速度制御ループとは別個に前記ベルトの速度を補正制御する異常時使用制御ループを設けたことを特徴とする請求項 17 に記載の転写装置。

【請求項 19】

前記異常時使用制御ループは、前記ベルトを回転可能に張架する従動ローラの回転数を検出する回転速度検出器を備えており、該検出器が検出した前記従動ローラの回転数に応じて前記ベルトの速度を補正制御する制御ループであることを特徴とする請求項 18 に記載の転写装置。

【請求項 20】

前記従動ローラの外周面には前記ベルトに対する滑りを防止するための摩擦力増大手段を設けていることを特徴とする請求項 19 に記載の転写装置。

【請求項 21】

前記回転速度検出器はエンコーダであることを特徴とする請求項 19 に記載の転写装置。

【請求項 22】

前記異常時使用制御ループは、前記正規速度制御ループに異常が生じたときに使用される制御ループであることを特徴とする請求項 18 に記載の転写装置。

【請求項 23】

前記制御手段は、前記正規速度制御ループが正常なときは、前記スケールを基にして検出した前記ベルトの実際の速度とベルトの目標速度との速度差のみに応じて前記ベルトの速度を補正制御することを特徴とする請求項 17 に記載の転写装置。

【請求項 24】

前記制御手段は、前記スケールを基にして検出した前記ベルトの実際の速度とベルトの目標速度との第 1 の速度差と、前記異常時使用制御ループにより検出したベルトの実際の速度とベルトの目標速度との第 2 の速度差との合成値に応じて前記ベルトの速度を補正制御することを特徴とする請求項 18 に記載の転写装置。

【請求項 25】

前記正規速度制御ループと、前記異常時使用制御ループが共に正常な場合に、前記第 1 の速度差と、前記第 2 の速度差との合成値に応じて前記ベルトの速度を補正制御することを特徴とする請求項 24 に記載の転写装置。

【請求項 26】

前記正規速度制御ループと、前記異常時使用制御ループが共に正常な場合であって、前記第 1 の速度差が所定値を超える場合に、前記第 1 の速度差と前記第 2 の速度差との合成値に応じて前記ベルトの速度を補正制御することを特徴とする請求項 25 に記載の転写装置。

【請求項 27】

前記異常時使用制御ループは 2 つ以上あり、その 2 つ以上の異常時使用制御ループはそれぞれが異なる検出箇所から前記ベルトの実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度をそれぞれ補正制御する制御ループであることを特徴とする請求項 18 に記載の転写装置。

【請求項 28】

2 つ以上の前記異常時使用制御ループは、いずれも前記正規速度制御ループに異常が生じたときにのみ使用する制御ループであることを特徴とする請求項 27 に記載の転写装置。

【請求項 29】

2 つ以上の前記異常時使用制御ループの使用順位は前記ベルトの実際の速度の検出箇所が該ベルトに近い制御ループ順に選択していくように制御する使用ループ選択手段を設けたことを特徴とする請求項 28 に記載の転写装置。

【請求項 30】

2 つ以上の前記異常時使用制御ループの使用順位は前記ベルトの実際の速度の検出箇所が前記ベルトとそて中間転写ベルトに近い制御ループ順に選択していくように制御する使用ループ選択手段を設けたことを特徴とする請求項 29 に記載の転写装置。

【請求項 31】

前記制御手段は、前記正規速度制御ループと前記異常時使用制御ループの全てが異常のときは前記ステッピングモータを目標速度値で回転させて前記ベルトの速度を制御することを特徴とする請求項 19 に記載の転写装置。

【請求項 32】

単色の画像形成時には前記正規速度制御ループと前記異常時使用制御ループのいずれも使用しないように制御するベルト速度補正停止手段を設けたことを特徴とする請求項 19 に記載の転写装置。

【請求項 33】

複数の感光体上の各画像が直接あるいは担持した記録材上に重ね合わせるように順次転写されて回転するベルトと、

該ベルトの全周に亘って設けられたスケールを読み取るセンサと、

該センサが前記スケールを検知した情報から前記ベルトの実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度を補正制御する制御手段と、を備え、

前記制御手段は、

前記センサが前記スケールを検知した情報から前記ベルトの実際の速度を検出してその

実際の速度に応じて前記ベルトの速度を補正制御する正規速度制御ループと、該正規速度制御ループとは別個に前記ベルトの速度を補正制御する異常時使用制御ループと、を有する転写装置

を備えたことを特徴とする画像形成装置。

【請求項 3 4】

前記正規速度制御ループに異常が生じたときには該正規速度制御ループに異常が発生したことを知らせるための表示を外部の表示部に表示させる正規ループ異常発生表示手段を設けたことを特徴とする請求項 3 3 に記載の画像形成装置。

【請求項 3 5】

複数の感光体上の各画像が直接あるいは担持した記録材上に重ね合わせるように順次転写されてモータの回転力により回転するベルトと、

該ベルトの全周に亘って設けられたスケールを読み取るセンサと、

該センサが前記スケールを検知した情報から前記ベルトの実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度を補正制御する正規速度制御ループと、

前記モータをステッピングモータとし、前記センサによる前記スケールの検知結果に異常が生じたときには前記正規速度制御ループを使用せずに前記ステッピングモータを目標速度値で回転させて前記ベルトの速度を制御する制御手段と、を有する転写装置、

を備えたことを特徴とする画像形成装置。

【請求項 3 6】

前記正規速度制御ループに異常が生じたときには該正規速度制御ループに異常が発生したことを知らせるための表示を外部の表示部に表示させる正規ループ異常発生表示手段を設けたことを特徴とする請求項 3 3 に記載の画像形成装置。

【請求項 3 7】

複数の感光体上の各画像が直接あるいは担持した記録材上に重ね合わせるように順次転写されて回転するベルトの全周に亘って設けられたスケールをセンサで読み取り、そのセンサが前記スケールを検知した情報から前記ベルトの実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度を補正制御する正規速度制御ループを使用して前記ベルトの速度を補正制御し、

前記正規速度制御ループに異常が生じたときには前記スケール及びセンサを使用しない異常時使用制御ループを使用して前記ベルトの速度を補正制御するベルト移動速度補正方法。

【請求項 3 8】

前記正規速度制御ループが正常なときは、前記正規速度制御ループを使用して検出した前記ベルトの実際の速度とベルトの目標速度との速度差のみに応じて前記ベルトの速度を補正制御する請求項 3 7 に記載のベルト移動速度補正方法。

【請求項 3 9】

前記正規速度制御ループと、前記異常時使用制御ループがいずれも正常で、前記正規速度制御ループを使用して検出した前記ベルトの実際の速度とベルトの目標速度との第 1 の速度差が所定値を超える場合には、その第 1 の速度差と、前記異常時使用制御ループにより検出したベルトの実際の速度とベルトの目標速度との第 2 の速度差との合成値に応じて前記ベルトの速度を補正制御する請求項 3 7 に記載のベルト移動速度補正方法。

【請求項 4 0】

前記異常時使用制御ループは 2 つ以上あり、前記正規速度制御ループに異常が生じたときには 2 つ以上ある前記異常時使用制御ループを、前記ベルトの実際の速度の検出箇所が該ベルトに近い制御ループの順に使用しすることを特徴とする請求項 3 7 に記載のベルト移動速度補正方法。

【請求項 4 1】

複数の感光体上の各画像が直接あるいは担持した記録材上に重ね合わせるように順次転写されてステッピングモータの回転力により回転するベルトの全周に亘って設けられたスケールをセンサで読み取り、そのセンサが前記スケールを検知した情報から前記ベルトの

実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度を補正制御する正規速度制御ループを使用して前記ベルトの速度を補正制御し、

前記正規速度制御ループに異常が生じたときには前記ステッピングモータを目標速度値で回転させて前記ベルトの速度を制御するベルト移動速度補正方法。

【請求項 4 2】

複数の感光体上の各画像が直接あるいは担持した記録材上に重ね合わせるように順次転写されてステッピングモータの回転力により回転するベルトの全周に亘って設けられたスケールをセンサで読み取り、そのセンサが前記スケールを検知した情報から前記ベルトの実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度を補正制御する正規速度制御ループを使用して前記ベルトの速度を補正制御し、

前記正規速度制御ループに異常が生じたときには前記スケール及びセンサを使用しない異常時使用制御ループを使用して前記ベルトの速度を補正制御し、前記正規速度制御ループと前記異常時使用制御ループが共に異常のときは前記ステッピングモータを目標速度値で回転させて前記ベルトの速度を制御するベルト移動速度補正方法。

【書類名】明細書

【発明の名称】転写装置及び画像形成装置とベルト移動速度補正方法

【技術分野】

【0001】

この発明は、回動するベルトの全周に亘って設けたスケールをセンサで読み取ってベルトの実際の速度を検出し、それに応じてベルトの速度を目標の速度に補正制御するようにした転写装置及び画像形成装置とベルト移動速度補正方法に関する。

【背景技術】

【0002】

近年、電子写真方式を使用した画像形成装置である例えば複写機やプリンタは、市場からの要求にともない、フルカラーの画像を形成可能なものが増えてきている。

【0003】

このようなカラー画像も形成可能な画像形成装置には、1つの感光体のまわりに各色のトナーで現像を行う複数の現像装置を備え、それらの現像装置により感光体上の潜像にトナーを付着させてフルカラーの合成トナー画像を形成し、そのトナー画像を記録材であるシート上に転写してカラー画像を得る、いわゆる1ドラム型のものがある。

【0004】

また、複数の感光体を並べて配置すると共にその各感光体に対応させて異なる色のトナーで現像をする現像装置をそれぞれ設け、各感光体上にそれぞれ単色トナー画像を形成し、その単色のトナー画像をベルト上あるいはシート上に順次転写していくことによりベルト上あるいはシート上にフルカラーの合成カラー画像を形成する、いわゆるタンデム型のものもある。

【0005】

この1ドラム型の画像形成装置とタンデム型の画像形成装置とを比較すると、前者は感光体が1つであることから装置全体を比較的小型化することができ、それに伴ってコストもその分だけ安価になるという利点がある。しかしながら、1つの感光体を複数回（フルカラーの場合には4回）回転させてフルカラー画像を1枚形成する構成であるため、画像形成速度の高速化は困難であるという欠点を有する。

【0006】

また、後者のタンデム型の画像形成装置の場合には、感光体を複数必要とするため逆に装置が大型化する傾向があり、その分だけコストも高くなってしまうという欠点はあるが、画像形成速度の高速化が図れるという利点がある。

【0007】

そこで、最近ではフルカラーの画像もモノクロ並みの画像形成スピードが望まれていることから、後者のタンデム型の画像形成装置が注目されている。

【0008】

このタンデム型の画像形成装置には、図22に示すように、一直線上にそれぞれ配置した各感光体91Y、91M、91C、91K上のトナー画像を、矢示A方向に回動するシート搬送ベルト93上に担持されて搬送されるシートP上に各転写装置92により順次転写していき、そのシートP上にフルカラーの画像を形成する直接転写方式のものと、図24に示すように、複数の各感光体91Y、91M、91C、91K上のトナー画像を矢示B方向に回動する中間転写ベルト94上に順次重ね合わせていくように転写していき、その中間転写ベルト94上の画像を2次転写装置95によりシートP上に一括転写する間接転写方式のものとがある。

【0009】

この2つの転写方式を比べると、前者は複数の感光体91を並べたその上流側に給紙装置96を、下流側に定着装置97をそれぞれ配置する構成となるため、装置全体がどうしてもシートの搬送方向に長くなって大型化してしまうという欠点がある。

【0010】

これに対し、後者は2次転写位置を比較的自由に設定することができるため、図24に

示した例のように2次転写装置95を中間転写ベルト94の下側に配置すると共に、給紙装置96もその中間転写ベルト94の下側に配置することができるので、装置を幅方向（図24で左右方向）に小型化することができる利点がある。

【0011】

さらに、前者の直接転写方式のタンデム型は、装置を幅方向にできるだけ小さくしようとする、定着装置97をシート搬送ベルト93に接近させて配置するようになる。このようにすると、シートPの先端が定着装置97のニップに達した際に、そのシートPがシート搬送ベルト93と定着装置97との線速差（定着装置97の方が遅い）により撓もうとしても、シート搬送ベルト93から定着装置97までの距離が極めて短いために、特に厚いシートの場合にはその先端が定着装置97のニップに達した際の衝撃等によりシート全体に振動が生じ、それが画像に影響を与えやすいという欠点があった。

【0012】

これに対し、後者の間接転写方式のタンデム型の場合には、2次転写装置95を中間転写ベルト94の下側に配置することができるため、装置を幅方向に小型化しても定着装置97を中間転写ベルト94から離して配置できる余裕が生まれる。したがって、シートの先端が定着装置97のニップに達したときでも、シートは中間転写ベルト94と定着装置97との線速差に対して余裕をもって撓むことによりその線速差を吸収してしまうので、画像に悪影響が出ないようにすることができる。

【0013】

このように、間接転写方式のタンデム型の画像形成装置は利点が多いので、最近では特に注目されている。

【0014】

ところで、各色のトナーに対応させて複数の感光体を並べて配置するタンデム型の画像形成装置では、その各感光体上に形成した異なる色のトナー画像をシート上あるいは中間転写ベルト上に重ね合わせてカラー画像を形成するため、その各色の画像の重ね合わせ位置が狙いの位置に対してずれてしまうと、画像上において色ズレや微妙な色合いに変化が生じてしまうようになるので画像品質が低下してしまう。したがって、その各色のトナー画像の位置ズレ（色ズレ）は重要な問題であった。

その色ズレが発生する原因の一つとして、間接転写方式の転写装置の場合には中間転写ベルト（直接転写方式の場合にはシート搬送ベルト）の速度ムラがあるということが解っている。

【0015】

そこで、従来の転写ベルトを使用したカラーの画像形成装置には、例えば特許文献1に記載されているように、転写ベルトの速度ムラを補正するようにしたものがある。

【0016】

【特許文献1】特開平11-24507号公報（第3～4頁、第1図）

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

【0017】

上記文献には、駆動ローラを1本含む5本の支持ローラ間に中間転写ベルト（転写ベルト）を回動可能に張架し、その中間転写ベルトの外周面に、シアン、マゼンタ、イエロー、ブラックの4色のトナー画像を順次重ね合わせ状態に転写していくことによりフルカラーの画像を形成するカラー複写機が記載されている。

【0018】

このカラー複写機の中間転写ベルトの内面には、微細且つ精密な目盛で形成したスケールを設けて、そのスケールを光学型の検出器で読み取って中間転写ベルトの移動速度を正確に検知し、その検出した移動速度をフィードバック制御系によりフィードバック制御して中間転写ベルトの移動を正確な移動速度になるように制御している。

【0019】

しかしながら、特許文献1に記載のものであっても、中間転写ベルトに形成されている

スケールに、例えば装置内に飛散したトナーが経時的に付着することによりそれが汚れてしまったときには、そのスケールがたとえ微細且つ精密な目盛で形成されていたとしても、それをセンサが正確に検知することができなくなるので、その場合には中間転写ベルトが目標とする移動速度に対してズレてしまい、カラー画像に前述したような色ズレや色合いの変化が生じてしまうようになる。

この発明は、上記の問題点に鑑みてなされたものであり、複数の感光体上の各画像が直接あるいは担持した記録材上に重ね合わせるように順次転写されて回転するベルトがトナー等で汚れたとしても、色ズレや色合いの変化等が生じない良質のカラー画像が得られるようにすることを目的とする。

【課題を解決するための手段】

【0020】

上述した課題を解決し、目的を達成するために、請求項1にかかる発明は、複数の感光体上の各画像が直接あるいは担持した記録材上に重ね合わせるように順次転写されて回転するベルトと、該ベルトの全周に亘って設けられたスケールを読み取るセンサと、該センサが前記スケールを検知した情報から前記ベルトの実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度を補正制御する制御手段と、を備え、前記制御手段は、前記センサが前記スケールを検知した情報から前記ベルトの実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度を補正制御する正規速度制御ループと、該正規速度制御ループとは別個に前記ベルトの速度を補正制御する異常時使用制御ループと、を備えたことを特徴とする。

【0021】

また、請求項2にかかる発明は、請求項1に記載の転写装置において、前記異常時使用制御ループは、前記ベルトを回転させるモータの回転軸の回転数を検出する回転速度検出器を備えており、該検出器が検出した前記モータの回転数に応じて前記ベルトの速度を補正制御する制御ループであることを特徴とする。

【0022】

また、請求項3にかかる発明は、請求項2に記載の転写装置において、前記モータの回転力は前記ベルトを回転可能に張架すると共に該ベルトを駆動する駆動ローラに伝達され、該駆動ローラの外周面には前記ベルトに対する滑りを防止するための摩擦力増大手段を設けていることを特徴とする。

【0023】

また、請求項4にかかる発明は、請求項1に記載の転写装置において、前記異常時使用制御ループは、前記ベルトを回転可能に張架する従動ローラの回転数を検出する回転速度検出器を備えており、該検出器が検出した前記従動ローラの回転数に応じて前記ベルトの速度を補正制御する制御ループであることを特徴とする。

【0024】

また、請求項5にかかる発明は、請求項2に記載の転写装置において、前記回転速度検出器はエンコーダであることを特徴とする。

【0025】

また、請求項6にかかる発明は、請求項4に記載の転写装置において、前記回転速度検出器はエンコーダであることを特徴とする。

【0026】

また、請求項7にかかる発明は、請求項1に記載の転写装置において、前記異常時使用制御ループは、前記正規速度制御ループに異常が生じたときに使用する制御ループであることを特徴とする。

【0027】

また、請求項8にかかる発明は、請求項1に記載の転写装置において、前記制御手段は、前記正規速度制御ループが正常なときは、前記スケールに基づいて検知した前記ベルトの実際の速度とベルトの目標速度との速度差に応じて前記ベルトの速度を補正制御することを特徴とする。

【0028】

また、請求項 9 にかかる発明は、請求項 1 に記載の転写装置において、前記制御手段は、前記スケールに基づいて検出した前記ベルトの実際の速度とベルトの目標速度との第 1 の速度差と、前記異常時使用制御ループにより検出したベルトの実際の速度とベルトの目標速度との第 2 の速度差との合成値に応じて前記ベルトの速度を補正制御することを特徴とする。

【0029】

また、請求項 10 にかかる発明は、請求項 9 に記載の転写装置において、前記制御手段は、前記正規速度制御ループと、前記異常時使用制御ループが共に正常な場合に、前記第 1 の速度差と前記第 2 の速度差との合成値に応じて前記ベルトの速度を補正制御することを特徴とする。

【0030】

また、請求項 11 にかかる発明は、請求項 10 に記載の転写装置において、前記制御手段は、前記正規速度制御ループと、前記異常時使用制御ループが共に正常な場合であって、前記第 1 の速度差が所定値を超える場合に、前記第 1 の速度差と前記第 2 の速度差との合成値に応じて前記ベルトの速度を補正制御することを特徴とする。

【0031】

また、請求項 12 にかかる発明は、請求項 1 に記載の転写装置において、前記異常時使用制御ループは 2 つ以上あり、その 2 つ以上の制御ループはそれぞれが異なる検出箇所から前記ベルトの実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度をそれぞれ補正制御する制御ループであることを特徴とする。

【0032】

また、請求項 13 にかかる発明は、請求項 12 に記載の転写装置において、2 つ以上の前記異常時使用制御ループは、いずれも前記正規速度制御ループに異常が生じたときに使用される制御ループであることを特徴とする。

【0033】

また、請求項 14 にかかる発明は、請求項 13 に記載の転写装置において、2 つ以上の前記異常時使用制御ループの使用順位を前記ベルトの実際の速度の検出箇所が該ベルトに近い制御ループ順に選択していくように制御する使用ループ選択手段を設けたことを特徴とする。

【0034】

また、請求項 15 にかかる発明は、請求項 14 に記載の転写装置において、2 つ以上の前記異常時使用制御ループの使用順位を前記ベルトの実際の速度の検出箇所が前記ベルトとして中間転写ベルトに近い制御ループ順に選択していくように制御する使用ループ選択手段を設けたことを特徴とする。

【0035】

また、請求項 16 にかかる発明は、請求項 1 に記載の転写装置において、単色の画像形成時には前記正規速度制御ループと前記異常時使用制御ループのいずれも使用しないように制御するベルト速度補正停止手段を設けたことを特徴とする。

【0036】

また、請求項 17 にかかる発明は、複数の感光体上の各画像が直接あるいは担持した記録材上に重ね合わせるように順次転写されてモータの回転力により回転するベルトと、該ベルトの全周に亘って設けられたスケールを読み取るセンサと、該センサが前記スケールを検知した情報から前記ベルトの実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度を補正制御する正規速度制御ループと、前記モータをステッピングモータとし、前記センサによる前記スケールの検知結果に異常が生じたときには前記正規速度制御ループを使用せずに前記ステッピングモータを目標速度値で回転させて前記ベルトの速度を制御する制御手段と、を備えたことを特徴とする。

【0037】

また、請求項 18 にかかる発明は、請求項 17 に記載の転写装置において、前記正規速

度制御ループとは別個に前記ベルトの速度を補正制御する異常時使用制御ループを設けたことを特徴とする。

【0038】

また、請求項19にかかる発明は、請求項18に記載の転写装置において、前記異常時使用制御ループは、前記ベルトを回動可能に張架する従動ローラの回転数を検出する回転速度検出器を備えており、該検出器が検出した前記従動ローラの回転数に応じて前記ベルトの速度を補正制御する制御ループであることを特徴とする。

【0039】

また、請求項20にかかる発明は、請求項19に記載の転写装置において、前記従動ローラの外周面には前記ベルトに対する滑りを防止するための摩擦力増大手段を設けていることを特徴とする。

【0040】

また、請求項21にかかる発明は、請求項19に記載の転写装置において、前記回転速度検出器はエンコーダであることを特徴とする。

【0041】

また、請求項22にかかる発明は、請求項18に記載の転写装置において、前記異常時使用制御ループは、前記正規速度制御ループに異常が生じたときに使用される制御ループであることを特徴とする。

【0042】

また、請求項23にかかる発明は、請求項17に記載の転写装置において、前記制御手段は、前記正規速度制御ループが正常なときは、前記スケールを基にして検出した前記ベルトの実際の速度とベルトの目標速度との速度差のみに応じて前記ベルトの速度を補正制御することを特徴とする。

【0043】

また、請求項24にかかる発明は、請求項18に記載の転写装置において、前記制御手段は、前記スケールを基にして検出した前記ベルトの実際の速度とベルトの目標速度との第1の速度差と、前記異常時使用制御ループにより検出したベルトの実際の速度とベルトの目標速度との第2の速度差との合成値に応じて前記ベルトの速度を補正制御することを特徴とする。

【0044】

また、請求項25にかかる発明は、請求項24に記載の転写装置において、前記正規速度制御ループと、前記異常時使用制御ループが共に正常な場合に、前記第1の速度差と、前記第2の速度差との合成値に応じて前記ベルトの速度を補正制御することを特徴とする。

【0045】

また、請求項26にかかる発明は、請求項25に記載の転写装置において、前記正規速度制御ループと、前記異常時使用制御ループが共に正常な場合であって、前記第1の速度差が所定値を超える場合に、前記第1の速度差と前記第2の速度差との合成値に応じて前記ベルトの速度を補正制御することを特徴とする。

【0046】

また、請求項27にかかる発明は、請求項18に記載の転写装置において、前記異常時使用制御ループは2つ以上あり、その2つ以上の異常時使用制御ループはそれぞれが異なる検出箇所から前記ベルトの実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度をそれぞれ補正制御する制御ループであることを特徴とする。

【0047】

また、請求項28にかかる発明は、請求項27に記載の転写装置において、2つ以上の前記異常時使用制御ループは、いずれも前記正規速度制御ループに異常が生じたときにのみ使用する制御ループであることを特徴とする。

【0048】

また、請求項29にかかる発明は、請求項28に記載の転写装置において、2つ以上の

前記異常時使用制御ループの使用順位は前記ベルトの実際の速度の検出箇所が該ベルトに近い制御ループ順に選択していくように制御する使用ループ選択手段を設けたことを特徴とする。

【0049】

また、請求項30にかかる発明は、請求項29に記載の転写装置において、2つ以上の前記異常時使用制御ループの使用順位は前記ベルトの実際の速度の検出箇所が前記ベルトとそて中間転写ベルトに近い制御ループ順に選択していくように制御する使用ループ選択手段を設けたことを特徴とする。

【0050】

また、請求項31にかかる発明は、請求項19に記載の転写装置において、前記制御手段は、前記正規速度制御ループと前記異常時使用制御ループの全てが異常のときは前記ステッピングモータを目標速度値で回転させて前記ベルトの速度を制御することを特徴とする。

【0051】

また、請求項32にかかる発明は、請求項19に記載の転写装置において、単色の画像形成時には前記正規速度制御ループと前記異常時使用制御ループのいずれも使用しないように制御するベルト速度補正停止手段を設けたことを特徴とする。

【0052】

また、請求項33にかかる発明は、複数の感光体上の各画像が直接あるいは担持した記録材上に重ね合わせるように順次転写されて回転するベルトと、該ベルトの全周に亘って設けられたスケールを読み取るセンサと、該センサが前記スケールを検知した情報から前記ベルトの実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度を補正制御する制御手段と、を備え、前記制御手段は、前記センサが前記スケールを検知した情報から前記ベルトの実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度を補正制御する正規速度制御ループと、該正規速度制御ループとは別個に前記ベルトの速度を補正制御する異常時使用制御ループと、を有する転写装置を備えたことを特徴とする画像形成装置である。

【0053】

また、請求項34にかかる発明は、請求項33に記載の画像形成装置において、前記正規速度制御ループに異常が生じたときには該正規速度制御ループに異常が発生したことを知らせるための表示を外部の表示部に表示させる正規ループ異常発生表示手段を設けたことを特徴とする。

【0054】

また、請求項35にかかる発明は、複数の感光体上の各画像が直接あるいは担持した記録材上に重ね合わせるように順次転写されてモータの回転力により回転するベルトと、該ベルトの全周に亘って設けられたスケールを読み取るセンサと、該センサが前記スケールを検知した情報から前記ベルトの実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度を補正制御する正規速度制御ループと、前記モータをステッピングモータとし、前記センサによる前記スケールの検知結果に異常が生じたときには前記正規速度制御ループを使用せずに前記ステッピングモータを目標速度値で回転させて前記ベルトの速度を制御する制御手段と、を有する転写装置を備えたことを特徴とする画像形成装置である。

【0055】

また、請求項36にかかる発明は、請求項33に記載の画像形成装置において、前記正規速度制御ループに異常が生じたときには該正規速度制御ループに異常が発生したことを知らせるための表示を外部の表示部に表示させる正規ループ異常発生表示手段を設けたことを特徴とする。

【0056】

また、請求項37にかかる発明は、複数の感光体上の各画像が直接あるいは担持した記録材上に重ね合わせるように順次転写されて回転するベルトの全周に亘って設けられたスケールをセンサで読み取り、そのセンサが前記スケールを検知した情報から前記ベルトの

実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度を補正制御する正規速度制御ループを使用して前記ベルトの速度を補正制御し、前記正規速度制御ループに異常が生じたときには前記スケール及びセンサを使用しない異常時使用制御ループを使用して前記ベルトの速度を補正制御するベルト移動速度補正方法である。

【0057】

また、請求項38にかかる発明は、請求項37に記載のベルト移動速度補正方法において、前記正規速度制御ループが正常なときは、前記正規速度制御ループを使用して検出した前記ベルトの実際の速度とベルトの目標速度との速度差のみに応じて前記ベルトの速度を補正制御する。

【0058】

また、請求項39にかかる発明は、請求項37に記載のベルト移動速度補正方法において、前記正規速度制御ループと、前記異常時使用制御ループがいずれも正常で、前記正規速度制御ループを使用して検出した前記ベルトの実際の速度とベルトの目標速度との第1の速度差が所定値を超える場合には、その第1の速度差と、前記異常時使用制御ループにより検出したベルトの実際の速度とベルトの目標速度との第2の速度差との合成値に応じて前記ベルトの速度を補正制御する。

【0059】

また、請求項40にかかる発明は、請求項37に記載のベルト移動速度補正方法において、前記異常時使用制御ループは2つ以上あり、前記正規速度制御ループに異常が生じたときには2つ以上ある前記異常時使用制御ループを、前記ベルトの実際の速度の検出箇所が該ベルトに近い制御ループの順に使用しすることを特徴とする。

【0060】

また、請求項41にかかる発明は、複数の感光体上の各画像が直接あるいは担持した記録材上に重ね合わせるように順次転写されてステップングモータの回転力により回転するベルトの全周に亘って設けられたスケールをセンサで読み取り、そのセンサが前記スケールを検知した情報から前記ベルトの実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度を補正制御する正規速度制御ループを使用して前記ベルトの速度を補正制御し、前記正規速度制御ループに異常が生じたときには前記ステップングモータを目標速度値で回転させて前記ベルトの速度を制御するベルト移動速度補正方法である。

【0061】

また、請求項42にかかる発明は、複数の感光体上の各画像が直接あるいは担持した記録材上に重ね合わせるように順次転写されてステップングモータの回転力により回転するベルトの全周に亘って設けられたスケールをセンサで読み取り、そのセンサが前記スケールを検知した情報から前記ベルトの実際の速度を検出してその実際の速度に応じて前記ベルトの速度を補正制御する正規速度制御ループを使用して前記ベルトの速度を補正制御し、前記正規速度制御ループに異常が生じたときには前記スケール及びセンサを使用しない異常時使用制御ループを使用して前記ベルトの速度を補正制御し、前記正規速度制御ループと前記異常時使用制御ループが共に異常のときは前記ステップングモータを目標速度値で回転させて前記ベルトの速度を制御するベルト移動速度補正方法である。

【発明の効果】

【0062】

この発明による転写装置及び画像形成装置とベルト移動速度補正方法によれば、ベルトの全周に亘って設けられたスケールをセンサで読み取ることによりベルトの実際の速度を検出する正規速度制御ループに異常が生じたときには、そのスケール及びセンサを使用しない異常時使用制御ループを使用してベルトの速度を補正制御するので、ベルトのスケールがトナー等で汚れることにより正規速度制御ループでベルトの速度を正確に検出できなくなっても、異常時使用制御ループを使用してベルトの速度を補正制御することができるので、ベルト上にフルカラー画像を直接あるいは記録材を介して重ね合わせ状態に転写しても、色ズレや色合いの変化等が生じない良質のカラー画像が得られる。

【0063】

また、ステッピングモータでベルトを回動させるようにしたこの発明による転写装置及び画像形成装置とベルト移動速度補正方法によれば、正規速度制御ループに異常が生じたときにはステッピングモータを目標速度値で回転させてベルトの速度を制御するので、簡単な構成で安価でありながらベルトのスケールがトナー等で汚れることにより正規速度制御ループに異常が生じて、ベルトを目標速度値で駆動させ続けることができ、転写される画像にも色ズレや色合いの変化等が殆ど目立たないようにすることができる。

【発明を実施するための最良の形態】

【0064】

以下、この発明の実施の形態を図面に基づいて説明する。

(実施の形態1)

図1はこの発明の一実施形態である転写装置を制御系及び複数の感光体と共に示す概略構成図、図2は同じくその転写装置を備えた画像形成装置の一例を示す全体構成図である。

図2に画像形成装置の一例として示すカラー複写機は、中間転写ベルト10を使用したタンデム型の電子写真装置であり、給紙テーブル2上に複写装置本体1を載置している。その複写装置本体1の上にはスキャナ3を取り付けると共に、その上に原稿自動給送装置(ADF)4を取り付けている。

複写装置本体1内には、その略中央に無端ベルト状の中間転写ベルト10を有する転写装置20を設けており、その中間転写ベルト10は駆動ローラ9と2つの従動ローラ15、16の間に張架されて図2で時計回り方法に回動するようになっている。また、この中間転写ベルト10は、従動ローラ15の左方に設けられているクリーニング装置17により、その表面に画像転写後に残留する残留トナーが除去されるようになっている。

その中間転写ベルト10の駆動ローラ9と従動ローラ15の間に架け渡された直線部分の上方には、その中間転写ベルト10の移動方向に沿って、イエロー、シアン、マゼンタ、ブラックの4つの画像形成部18を構成するドラム状の感光体40Y、40C、40M、40K(以下、特定しない場合には単に感光体40と呼ぶ)を、それぞれ図2で反時計回り方向に回転可能に設けている。そのドラム状の感光体40の回りには、帯電装置60、現像装置61、1次転写装置62、感光体クリーニング装置63、除電装置64をそれぞれ設けている。

そして、その感光体の上方に、露光装置21を設けている。

【0065】

一方、中間転写ベルト10の下側には、2次転写装置22を設けている。その2次転写装置22は、2つのローラ23、23間に無端ベルトである2次転写ベルト24を掛け渡したものであり、その2次転写ベルト24が中間転写ベルト10を介して従動ローラ16に押し当たるようになっている。この、2次転写装置22は、2次転写ベルト24と中間転写ベルト10との間に送り込まれる記録材であるシートPに、中間転写ベルト10上のトナー画像を一括転写する。

その2次転写装置22のシート搬送方向下流側には、シートP上のトナー画像を定着する定着装置25があり、そこでは無端ベルトである定着ベルト26に加圧ローラ27が押し当てられている。

なお、2次転写装置22は、画像転写後のシートを定着装置25へ搬送する機能も果たす。また、この2次転写装置22は、転写ローラや非接触のチャージャを使用した転写装置であってもよい。

その2次転写装置22の下側には、シートの両面に画像を形成する際にシートを反転させるシート反転装置28を設けている。

【0066】

このカラー複写機は、カラーのコピーをとるときは、原稿自動給送装置4の原稿台30上に原稿をセットする。また、手動で原稿をセットする場合には、原稿自動給送装置4を開いてスキャナ3のコンタクトガラス32上に原稿をセットし、原稿自動給送装置4を閉じてそれを押える。

そして、不図示のスタートスイッチを押すと、原稿自動給送装置 4 に原稿をセットしたときは、その原稿がコンタクトガラス 32 上に給送される。また、手動で原稿をコンタクトガラス 32 上にセットしたときは、直ちにスキヤナ 3 が駆動し、第 1 走行体 33 及び第 2 走行体 34 が走行を開始する。そして、第 1 走行体 33 の光源から光が原稿に向けて照射され、その原稿面からの反射光が第 2 走行体 34 に向かうと共に、その光が第 2 走行体 34 のミラーで反射して結像レンズ 35 を通して読取りセンサ 36 に入射して、原稿の内容が読み取られる。

また、上述したスタートスイッチの押下により、中間転写ベルト 10 が回転を開始する。さらに、それと同時に各感光体 40 Y, 40 C, 40 M, 40 K が回転を開始して、その各感光体上にイエロー、シアン、マゼンタ、ブラックの各単色画像を形成する動作を開始する。そして、その各感光体上に形成された各色の画像は、図 2 で時計回り方向に回転する中間転写ベルト 10 上に重ね合わせ状態に順次転写されていき、そこにフルカラーの合成カラー画像が形成される。

【0067】

一方、上述したスタートスイッチの押下により、給紙テーブル 2 内の選択された給紙段の給紙ローラ 42 が回転し、ペーパーバンク 43 の中の選択された 1 つの給紙カセット 44 からシート P が繰り出され、それが分離ローラ 45 により 1 枚に分離されて給紙路 46 に搬送される。

そのシート P は、搬送ローラ 47 により複写機本体 1 内の給紙路 48 に搬送され、レジストローラ 49 に突き当たって一旦停止する。

また、手差し給紙の場合には、手差しトレイ 51 上にセットされたシート P が給紙ローラ 50 の回転により繰り出され、それが分離ローラ 52 により 1 枚に分離されて手差し給紙路 53 に搬送され、レジストローラ 49 に突き当たって一旦停止状態になる。

【0068】

そのレジストローラ 49 は、中間転写ベルト 10 上の合成カラー画像に合わせた正確なタイミングで回転を開始し、一旦停止状態にあったシート P を中間転写ベルト 10 と 2 次転写装置 22 との間に送り込む。そして、そのシート P 上に 2 次転写装置 22 でカラー画像が転写される。

その画像が転写されたシート P は、搬送装置としての機能も有する 2 次転写装置 22 により定着装置 25 へ搬送され、そこで熱と加圧力が加えられることにより転写画像が定着される。その後、そのシート P は、切換爪 55 により排出側に案内され、排出ローラ 56 により排紙トレイ 57 上に排出されてそこにスタックされる。

また、両面コピーモードが選択されているときには、片面に画像を形成したシート P を切換爪 55 によりシート反転装置 28 側に搬送し、そこで反転させて再び転写位置へ導き、今度は裏面に画像を形成した後に、排出ローラ 56 により排紙トレイ 57 上に排出する。

【0069】

転写装置 20 は、図 1 に示すように、複数（4 つ）の感光体 40 Y, 40 C, 40 M, 40 K 上の各画像が重ね合わせるように順次転写されて回転する中間転写ベルト 10 と、その中間転写ベルト 10 の内面に全周に亘って設けられたスケール 5（図 1 では便宜上一部のみ図示しているので図 3 を参照）を読み取るセンサ 6 と、そのセンサ 6 がスケール 5 を検知した情報から中間転写ベルト 10 の実際の速度を検出してその実際の速度に応じて中間転写ベルト 10 の速度を補正制御する制御装置 70 とを備えている。

そして、この転写装置 20 には、図 4 に示すようにセンサ 6 がスケール 5 を検知した情報から中間転写ベルト 10 の実際の速度を検出してその実際の速度に応じて中間転写ベルト 10 の速度を補正制御する正規速度制御ループ R1 と、その正規速度制御ループ R1 に異常が生じたときのための異常時使用制御ループ R2 とを設けている。

【0070】

その異常時使用制御ループ R2 は、図 1 に示したように中間転写ベルト 10 を回転させるベルト駆動モータ 7 の回転軸の回転数を検出する回転速度検出器であるエンコーダ 8 を

ループ内に有しており、そのエンコーダ 8 が検出したベルト駆動モータ 7 の回転数に応じて中間転写ベルト 10 の移動速度を補正制御する制御ループである。

図 5 はその正規速度制御ループ R 1 と異常時使用制御ループ R 2 を更に詳しく説明するためのブロック図である。

正規速度制御ループ R 1 は、中間転写ベルト 10 のスケール 5 (図 3) をセンサ 6 で読み取り、それを制御装置 70 のモータ制御部を構成している第 1 速度値変換部 71 が入力する。それにより、センサ 6 から出力される信号はモータ制御部の動作と非同期となるが、その信号が第 1 速度値変換部 71 により同期のとれた信号レベルに変換される。そして、その第 1 速度値変換部 71 は、入力した検知情報を速度値 (中間転写ベルト 10 の実際の速度となる) に変換して、それを第 1 演算器 72 に出力する。

【0071】

また、第 1 演算器 72 は、中間転写ベルト 10 の基本となる速度である目標速度を設定する目標速度設定部 73 から、目標速度に対応する信号を入力する。そして、その第 1 演算器 72 は、第 1 速度値変換部 71 から入力した中間転写ベルト 10 の実際の速度と、目標速度設定部 73 から入力した目標速度とを比較して、そこに差があるときには中間転写ベルト 10 が目標速度となるようにコントローラ 74 に対してベルト駆動モータ 7 の回転数を制御するための信号を出力し、中間転写ベルト 10 が駆動ローラ 9 等からなる駆動伝達部 14 を介して回転されて目標速度になるように制御する。

このようにして、正規速度制御ループ R 1 は、中間転写ベルト 10 の速度を目標速度になるようにフィードバック制御する。

【0072】

一方、異常時使用制御ループ R 2 は、エンコーダ 8 によりベルト駆動モータ 7 の回転軸の回転数を検出し、その情報を第 2 速度値変換部 75 に送る。その第 2 速度値変換部 75 は、入力した中間転写ベルト 10 の実際の速度に対応する検知情報を速度値に変換し、それを第 2 演算器 76 に出力する。

その第 2 演算器 76 は、目標速度設定部 73 から中間転写ベルト 10 の目標速度に対応する信号も入力するので、第 2 速度値変換部 75 から入力した中間転写ベルト 10 の実際の速度と、目標速度設定部 73 から入力した目標速度とを比較して、そこに差があるときには中間転写ベルト 10 が目標速度となるようにコントローラ 74 に対してベルト駆動モータ 7 の回転数を制御するための信号を出力し、中間転写ベルト 10 を目標速度になるように制御する。

このようにして、異常時使用制御ループ R 2 は、中間転写ベルト 10 の速度を目標速度になるようにフィードバック制御する。

なお、この実施形態では、ベルト駆動モータ 7 として、例えば DC (AC) の 3 相モータを使用する。

【0073】

そのベルト駆動モータ 7 の回転力は、図 1 に示した中間転写ベルト 10 を回動可能に張架すると共にそのベルトを駆動する駆動ローラ 9 に伝達される。その駆動ローラ 9 の外周面には、中間転写ベルト 10 に対する滑りを防止するための摩擦力増大手段を設けている。

。

その摩擦力増大手段は、例えば駆動ローラ 9 の外周面にローレット溝を多数形成することにより中間転写ベルト 10 を駆動ローラ 9 に対して滑りにくくしたり、駆動ローラ 9 の外周面に摩擦力が増大する特性を持った材料を均一にコーティングしたりするものである。

。

中間転写ベルト 10 は、例えば弗素系樹脂、ポリカーボネート樹脂、ポリイミド樹脂等で形成するベルトであり、そのベルトの全層や、その一部を弾性部材で形成するようにした弾性ベルトを使用したりする。

また、ベルト駆動モータ 7 は、駆動ローラ 9 を回転させることにより中間転写ベルト 10 を矢示 C 方向に回動させるが、その間の回転力の伝達は直接であってもよいし、間にギヤを介したものであってもよい。

【0074】

中間転写ベルト10には、感光体40Y、40C、40M、40Kの順に、そこに形成されている異なる色の単色画像（トナー像）が順次重ね合わせ状態に転写されていく。

なお、中間転写ベルト10の内面には、前述したスケール5を全周に亘って当間隔に形成しているが、そのスケール5は中間転写ベルト10の外面に設けるようにしてもよい。但し、どちらかといえば画像が形成されるベルト外面よりも内側の方が好ましい。また、センサ6の配設位置も、中間転写ベルト10が直線状に張架された部分のベルト面のスケール5を検知できる位置であれば、いずれの場所であってもかまわない。

センサ6は、図6に示すように、例えば一对の発光素子6aと受光素子6bを備えた反射型光学センサであり、発光素子6aからスケール5に向けて照射した光の反射光を受光素子6bで受光し、その際にスケール5のスリット部5aとそれ以外の部分5bとで異なる反射光量を検出する。

すなわち、センサ6はスケール5のスリット部5aとそれ以外の部分5bとで異なる反射率の違いにより、HighとLowの2値の信号を出力する。

【0075】

ここで問題となるのは、例えば複写機本体1（図2参照）内に飛散したトナーが図6に点描で示したようにスケール5に付着して、それが経時的に汚れてしまった場合である。このようにスケール5がトナー等（メンテナンス時に油等が付着することもある）により汚れてしまうと、そのスケール5がたとえ微細且つ精密な目盛で形成されていたとしても、それをセンサ6で正確に検知することができなくなる。

したがって、このような状態でセンサ6を使用した正規速度制御ループR1を使用して中間転写ベルト10を目標速度になるようにフィードバック制御したとしても、中間転写ベルト10を正確な移動速度に制御することはできない。それにより、フルカラー画像を形成したときには、中間転写ベルト10上に転写される4色のトナー像が位置ズレを生じってしまうので、カラー画像に色ズレや色合いの変化が発生して画像品質が低下してしまう。

【0076】

そこで、この実施の形態による図1に示した転写装置20及びそれを搭載した画像形成装置では、前述したようにその正規速度制御ループR1に異常が生じたときのための異常時使用制御ループR2を設け、次に説明するようなベルト移動速度補正方法を実施するので、仮に正規速度制御ループR1に異常が生じたとしても、中間転写ベルト10を目標速度にフィードバック制御することができる。

その制御は、図1及び図4に示した制御装置70が全て行い、具体的な制御ループの切り替えは、スイッチ回路77によって行われる。その制御装置70は、各種判断及び処理機能を有する中央処理装置（CPU）と、各処理プログラム及び固定データを格納したROMと、処理データを格納するデータメモリであるRAMと、入出力回路（I/O）とからなるマイクロコンピュータを備えている。

【0077】

その制御装置70のマイクロコンピュータは、所定のタイミングで図7に示すベルト速度制御処理のルーチンをスタートさせる。

まずステップ1で、ベルト駆動モータ7に対して目標速度Vを設定し、そのベルト駆動モータ7をONにして駆動させる。次のステップ2では、そのベルト駆動モータ7をOFFにする信号を入力したか否かを判断し、OFF信号を入力していればステップ3へ進んでそのベルト駆動モータ7をOFFにして停止させてこの処理を終了させるが、OFF信号を入力していなければステップ4へ進んで、正規速度制御ループR1と異常時使用制御ループR2が共に異常を生じているか否か、すなわち $FG1 = FG2 = 1$ になっているか否かを判断する。ここで、FG1は、正規速度制御ループR1の処理に異常が生じているか否かを示すフラグであり、正規速度制御ループR1に異常が生じている場合にFG1に1が設定されるようになっている。また、FG2は、異常時使用制御ループR2の処理に異常が生じているか否かを示すフラグであり、異常時使用制御ループR2に異常が生じて

いる場合に FG 2 に 1 が設定されるようになっている。

【0078】

そこで、正規速度制御ループ R 1 と異常時使用制御ループ R 2 が共に異常を生じていて YES の判断をしたときには、ステップ 5 へ進んでベルト駆動モータ 7 を OFF にして停止させ、この処理を終了させる。また、ステップ 4 で NO の判断をしたときにはステップ 6 へ進んで、正規速度制御ループ R 1 を使用して検出した中間転写ベルト 10 の実際の速度と上述した目標速度 V とを比較し、その速度差 ΔV_1 を算出する。

【0079】

次のステップ 7 では、その ΔV_1 が異常範囲にあるか否か、すなわち ΔV_1 が許容できる範囲の速度差にあるか否かを判断し、それが許容できる範囲を超える速度差（例えば目標速度に対して 10 % を超える場合）であればステップ 10 へ進むが、許容範囲内であればステップ 8 へ進む。

そのステップ 8 では、速度差 ΔV_1 を生じている中間転写ベルト 10 の速度が目標速度 V になるように、ベルト駆動モータ 7 を制御する制御量の演算を行う。そして、次のステップ 9 で、その制御量に応じて駆動ドライバをコントロールする。

一方、ステップ 7 で正規速度制御ループ R 1 の異常を判断してステップ 10 に進んだ場合には、そこで異常検知フラグ (FG 1 = 1) をたててステップ 11 へ進んで、異常時使用制御ループ R 2 のみを使用して中間転写ベルト 10 の実際の速度を検出し、その実際の速度と目標速度 V とを比較して、その速度差 ΔV_2 を算出する。

次のステップ 12 では、その ΔV_2 が異常範囲にあるか否か、すなわち ΔV_2 が許容できる範囲の速度差にあるか否かを判断し、それが許容できる範囲を超える速度差（例えば目標速度に対して 10 % を超える場合）であればステップ 13 へ進んで、異常時使用制御ループ R 2 の異常を示す異常検知フラグ (FG 2 = 1) をたてて、ステップ 14 でベルト駆動モータ 7 を OFF にして停止させ、この処理を終了させる。

【0080】

また、ステップ 12 で、 ΔV_2 が許容範囲内にあって異常範囲でなければステップ 15 へ進んで、異常時使用制御ループ R 2 のみを使用して、 ΔV_2 が生じている中間転写ベルト 10 の速度が目標速度 V になるように、ベルト駆動モータ 7 を制御する制御量の演算を行う。そして、次のステップ 16 で、その制御量に応じて駆動ドライバをコントロールした後にステップ 2 へ戻って、そのステップ 2 以降の判断及び処理を繰り返す。

そして、ベルト駆動モータ 7 を OFF にする OFF 信号を入力すると、ステップ 2 → 3 と進んで、この処理を終了する。

また、正規速度制御ループ R 1 と異常時使用制御ループ R 2 が共に異常を検知したときも、ステップ 7 → 10 → 11 → 12 → 13 → 14 と進んで、この処理を終了する。

【0081】

このように、この実施の形態では、正規速度制御ループ R 1 が正常なときは、スケール 5 (図 3) を基にして検知した中間転写ベルト 10 の実際の速度とそのベルトの目標速度 V との速度差のみに応じて中間転写ベルト 10 の速度を、図 1 に示した制御装置 70 が補正制御する。

そして、異常時使用制御ループ R 2 は、正規速度制御ループ R 1 に異常が生じたときのみ使用する制御ループとしている。

したがって、正規速度制御ループ R 1 に異常がないときには、ベルト駆動モータ 7 の回転軸から間接的に中間転写ベルト 10 の速度を検出する制御ループである異常時使用制御ループ R 2 よりも、中間転写ベルト 10 の移動速度をその内面に設けているスケール 5 (図 3) を直接検知することにより高い検出精度が得られる正規速度制御ループ R 1 を使用するので、中間転写ベルト 10 を高い精度で速度制御することができる。

【0082】

図 8 はベルト汚れによるセンサ誤検知の判断方法の一例を説明するための説明図である。

このセンサ誤検知の判断方法では、基準となるクロック SCLK を用いて中間転写ベル

トの目標速度の設定を行う。図8に示した例では、SCLKが14個分で目標速度の設定となる場合である。

センサ6（図1）から入力する信号に関しては、まずSCLKで同期化し、同期化センサ信号を生成する。その信号がSCLKの何個分であるかを判断し、その数が目標値より多ければ中間転写ベルトの速度が遅いと判断し、少なければ速いと判断する。ここで、もし中間転写ベルト上のスケール5（図3）にトナー等による汚れが付着することによりセンサ6が誤検知をすると、同期化センサ信号がSCLKの2倍以上となってしまう。その時を、この判断方法ではベルト汚れと判断する。

その判断基準は、中間転写ベルトの目標速度との差分が目標速度に対し数%になったときとする。また、精度を上げるためにはSCLKを高くし、分解能を上げることが有効である。異常時使用制御ループR2（図1）の検知信号も、同様にしてベルト速度とフィードバック信号異常を判断する。

【0083】

（実施の形態2）

図9は中間転写ベルトを張架する従動ローラの回転数から中間転写ベルトの速度を検出するようにした画像形成装置の転写装置付近を制御系と共に示す図1と同様な概略構成図、図10は同じくその画像形成装置の2つの制御ループを説明するためのブロック図である。

この実施の形態による画像形成装置は、中間転写ベルト10の移動速度を検出する箇所を、その中間転写ベルト10を張架する従動ローラ15とした点のみが図2で説明した画像形成装置と異なるだけであるので、画像形成装置全体の図示及び説明は省略し、相違点についてのみ説明する。

この実施の形態による画像形成装置が有する転写装置は、図1乃至図7で説明した実施の形態と同様に正規速度制御ループR1に異常が生じたときのための異常時使用制御ループR3を設けている。その異常時使用制御ループR3は、中間転写ベルト10を回動可能に張架する従動ローラ15の回転数を検出する回転速度検出器であるエンコーダ8を備えており、そのエンコーダ8が検出した従動ローラ15の回転数から中間転写ベルト10の実際の速度を検出し、その検出結果に応じて中間転写ベルト10の速度を補正制御する制御ループである。

【0084】

この実施の形態において、制御装置70のマイクロコンピュータが行う処理は、図7で説明したフローチャートと同じであるため、その図示と詳しい説明は省略する。

この実施の形態では、図7のステップ11からステップ16で行う異常時使用制御ループR3を使用しての中間転写ベルト10の実際の速度検出に、中間転写ベルト10を張架している従動ローラ15の回転数を検出するエンコーダ8を使用する点のみが、図7で説明した実施の形態と異なる。

すなわち、この実施の形態では、制御装置70のマイクロコンピュータは、図7で説明したルーチンでステップ11まで進むと、そこで異常時使用制御ループR3のみを使用して中間転写ベルト10の実際の速度を検出するが、その際に図9に示したように従動ローラ15の回転数をエンコーダ8で検出しそれにより、中間転写ベルト10の実際の速度を検出する。

【0085】

その後の処理及び判断は図7で説明したときと同様であり、その実際の速度と目標速度 V とを比較して、その速度差 ΔV_2 を算出して、その ΔV_2 が異常範囲にあるか否かを判断し、それが異常範囲になれば異常時使用制御ループR3のみを使用して、 ΔV_2 が生じている中間転写ベルト10の速度が目標速度 V になるように、ベルト駆動モータ7を制御する制御量の演算を行って、その制御量に応じて駆動ドライバをコントロールする。

このように、この実施の形態では、異常時使用制御ループR3を使用して中間転写ベルト10の実際の速度を検出するのに、中間転写ベルト10を張架している従動ローラ15の回転数を検出するので、ベルト駆動モータ7の回転軸の回転数を検出する場合に比べて

中間転写ベルト 10 に近い部位でその中間転写ベルト 10 の実際の速度を間接的に検出できるため検知精度が向上する。

【0086】

図 11 は正規速度制御ループと異常時使用制御ループがそれぞれ検出したベルトの実際の速度と目標速度との各速度差に応じてベルトの速度を制御するようにした転写装置を有する画像形成装置の実施形態を説明するためのフロー図である。

なお、この実施形態における転写装置及び画像形成装置は、図 1 及び図 2 で説明したものと各機構部分及び制御系は同一であるため、その図示及び説明は省略し（必要に応じて図 1 及び図 2 を参照）、制御装置（図 1 の制御装置 70 と同様な構成のもの）のマイクロコンピュータがベルト移動速度補正方法に沿って実行する処理についてのみ説明する。

この実施形態では、上記制御装置のマイクロコンピュータは、正規速度制御ループ R1 と、異常時使用制御ループ R2 が共に正常で、スケール 5 を基にして検出した中間転写ベルト 10 の実際の速度とベルトの目標速度との第 1 の速度差 ΔV_1 が所定値を超える場合には、その第 1 の速度差 ΔV_1 と、異常時使用制御ループ R2 により検出したベルトの実際の速度とベルトの目標速度との第 2 の速度差 ΔV_2 との合成値に応じて中間転写ベルト 10 の速度を補正制御する。すなわち、この実施形態では、上記制御装置が第 1 の速度差と第 2 の速度差 ΔV_2 との合成値に応じて中間転写ベルト 10 の速度を補正制御する制御手段として機能する。

【0087】

その制御装置のマイクロコンピュータは、所定のタイミングで図 11 に示すベルト速度制御処理のルーチンをスタートさせる。

そのルーチンがスタートすると、まずステップ 21 で、ベルト駆動モータ 7 に対して目標速度 V を設定し、そのベルト駆動モータ 7 を ON にして駆動させる。次のステップ 22 では、そのベルト駆動モータ 7 を OFF にする信号を入力したか否かを判断し、OFF 信号を入力していればステップ 23 へ進んでそのベルト駆動モータ 7 を OFF にして停止させてこの処理を終了させるが、OFF 信号を入力していなければステップ 24 へ進んで、正規速度制御ループ R1 と異常時使用制御ループ R2 が共に異常を生じているか否か、すなわち $FG1 = FG2 = 1$ になっているか否かを判断する。

そこで、正規速度制御ループ R1 と異常時使用制御ループ R2 が共に異常を生じていて YES の判断をしたときには、ステップ 25 へ進んでベルト駆動モータ 7 を OFF にして停止させ、この処理を終了させる。また、ステップ 24 で NO の判断をしたときにはステップ 26 へ進んで、正規速度制御ループ R1 を使用して検出した中間転写ベルト 10 の実際の速度と上述した目標速度 V とを比較し、その速度差となる第 1 の速度差 ΔV_1 を算出する。

【0088】

次のステップ 27 では、その ΔV_1 が異常範囲にあるか否か、すなわち ΔV_1 が、目標速度に対して許容できる例えば 10% 以内にあるか否かを判断し、その許容範囲を超える速度差であればステップ 30 へ進むが、許容範囲内であればステップ 28 へ進む。そのステップ 28 では、異常時使用制御ループ R2 を使用して検出した中間転写ベルト 10 の実際の速度と上述した目標速度 V とを比較し、その速度差となる第 2 の速度差 ΔV_2 を算出する。

次のステップ 29 では、その ΔV_2 が異常範囲にあるか否か、すなわち ΔV_2 が、目標速度に対して許容できる例えば 10% 以内にあるか否かを判断し、その許容範囲を超える速度差であればステップ 41 へ進むが、許容範囲内であればステップ 31 へ進む。

そこでは、 ΔV_1 が目標速度に対して許容できる範囲内の値で設定する所定値（詳しい説明は後述する）を超えているか否かを判断し、超えていなければステップ 42 へ進むが、超えていればステップ 32 へ進む。

【0089】

そして、そのステップ 32 では、第 1 の速度差 ΔV_1 と第 2 の速度差 ΔV_2 との合成値 ΔV を算出し、次のステップ 33 で速度差 ΔV_1 、 ΔV_2 を生じている中間転写ベルト 10 の

速度が目標速度 V になるように、合成値 ΔV に応じてベルト駆動モータ7を制御する制御量の演算を行う。そして、次のステップ34で、その制御量に応じて駆動ドライバをコントロールする。

一方、ステップ27の判断で、 ΔV_1 が異常範囲にあることによりステップ30へ進んだときには（正規速度制御ループR1の異常時）、そこで異常検知フラグ（ $FG1=1$ ）をたて、ステップ35へ進んで、異常時使用制御ループR2のみを使用して中間転写ベルト10の実際の速度を検出し、その実際の速度と目標速度 V とを比較して、その速度差 ΔV_2 を算出する。

次のステップ36では、その ΔV_2 が異常範囲にあるか否か、すなわち ΔV_2 が許容できる範囲の速度差（例えば目標速度に対して10%以内）にあるか否かを判断し、それが許容できる範囲を超える速度差であればステップ37へ進んで、異常時使用制御ループR2の異常を示す異常検知フラグ（ $FG2=1$ ）をたて、ステップ38でベルト駆動モータ7をOFFにして停止させ、この処理を終了させる。

【0090】

また、ステップ36で、 ΔV_2 が許容範囲内にあって異常範囲でなければステップ39へ進んで、異常時使用制御ループR2のみを使用して、 ΔV_2 が生じている中間転写ベルト10の速度が目標速度 V になるように、ベルト駆動モータ7を制御する制御量の演算を行う。そして、次のステップ40で、その制御量に応じて駆動ドライバをコントロールした後にステップ22へ戻って、そのステップ22以降の判断及び処理を繰り返す。

さらに、ステップ29の判断で、 ΔV_2 が異常範囲にあってステップ41へ進んだときには、そこで異常時使用制御ループR2の異常を示す異常検知フラグ（ $FG2=1$ ）をたて、次のステップ42で正規速度制御ループR1のみを使用して、 ΔV_1 が生じている中間転写ベルト10の速度が目標速度 V になるように、ベルト駆動モータ7を制御する制御量の演算を行う。また、次のステップ43で、その制御量に応じて駆動ドライバをコントロールした後にステップ22へ戻って、そのステップ22以降の判断及び処理を繰り返す。

そして、ベルト駆動モータ7をOFFにするOFF信号を入力すると、ステップ22→23と進んで、この処理を終了する。

また、正規速度制御ループR1と異常時使用制御ループR2が共に異常を検知したときも、ステップ27→30→35→36→37→38と進んで、この処理を終了する。

【0091】

このように、この実施の形態では、正規速度制御ループR1のみに異常があったときには、異常時使用制御ループR2のみで中間転写ベルト10の速度を補正制御する。

また、異常時使用制御ループR2のみで中間転写ベルト10の速度を補正制御している途中で、その異常時使用制御ループR2に異常があったときには中間転写ベルト10の駆動を停止させる。

さらに、正規速度制御ループR1と異常時使用制御ループR2が共に正常であって、第1の速度差 ΔV_1 と第2の速度差 ΔV_2 との合成値 ΔV に応じて中間転写ベルト10の速度を補正制御している途中で異常時使用制御ループR2に異常があったときには、正規速度制御ループR1のみで中間転写ベルト10の速度を補正制御する。

したがって、中間転写ベルト10に設けているスケール5（図3参照）が、仮にトナー等で汚れたとしても、異常時使用制御ループR2に異常がなければ中間転写ベルト10を引き続き正常な移動速度で駆動し続けることができる。

【0092】

さらに、この実施の形態では、上述したように正規速度制御ループR1と異常時使用制御ループR2が共に正常で、その正規速度制御ループR1による第1の速度差 ΔV_1 が所定値を超える場合にのみ第1の速度差 ΔV_1 と第2の速度差 ΔV_2 との合成値 ΔV に応じて中間転写ベルト10の速度を制御するようにしている。そして、その所定値は、許容できる第1の速度差 ΔV_1 （上記の例では10%）内の値に設定する。

【0093】

ここで、所定値とは、中間転写ベルト 10 の速度制御を行う場合に、合成値 ΔV を使用するか否かを判断するために用いる値であり、例えば、第 1 の速度差 ΔV_1 が 10 % である場合には、所定値として 10 % 以内の値を定めることができる。

【0094】

このようにするのは、例えば正規速度制御ループ R 1 の第 1 の速度差 ΔV_1 と、異常時使用制御ループ R 2 の第 2 の速度差 ΔV_2 が共に 10 % 以内にあることにより共に正常な状態にはあるが、第 1 の速度差 ΔV_1 が仮に 8 % で第 2 の速度差 ΔV_2 が 10 % (R 2 は速度の検出部位が中間転写ベルト 10 から離れているので誤差が大きくなる) であったとすると、この場合 ΔV_1 と ΔV_2 の合成値 ΔV で中間転写ベルト 10 の速度を制御すると、合成値 ΔV を ΔV_1 と ΔV_2 の平均値で扱えば 9 % になってしまい、正規速度制御ループ R 1 の第 1 の速度差 ΔV_1 のみで制御した場合に比べて速度制御の精度が悪くなってしまうからである。

そこで、この実施の形態では、その正規速度制御ループ R 1 による第 1 の速度差 ΔV_1 が所定値を超える場合にのみ、第 1 の速度差 ΔV_1 と第 2 の速度差 ΔV_2 との合成値 ΔV に応じて中間転写ベルト 10 の速度を制御するベルト移動速度補正方法を実施している。それにより、 ΔV_1 だけで制御するときよりも ΔV_1 と ΔV_2 の合成値 ΔV に応じて中間転写ベルト 10 の速度を制御したときの方が速度制御の精度が良くなるときだけ、合成値 ΔV に応じた制御が行われる。

【0095】

(実施の形態 3)

図 12 は異常時使用制御ループを 2 つ設けた転写装置を有する画像形成装置の制御ループを説明するためのブロック図であり、図 10 と対応する部分には同一の符号を付してある。

この実施の形態による画像形成装置は、図 10 の実施形態に対し中間転写ベルト 10 の移動速度を検出する箇所を、その中間転写ベルト 10 を張架する従動ローラ 15 の部分に加え、それと異なる検出箇所のベルト駆動モータ 7 の部分にも設け、異常時使用制御ループを異常時使用制御ループ R 2, R 3 の 2 つにした点が異なるだけであるので、その画像形成装置全体の図示 (必要に応じて図 2 を参照) 及び説明は省略し、相違点についてのみ説明する。

そして、その 2 つの異常時使用制御ループ R 2, R 3 は、それぞれが中間転写ベルト 10 の実際の速度を検出してその実際の速度に応じて中間転写ベルト 10 の速度をそれぞれ補正制御する制御ループとして機能する。

さらに、この実施の形態では、2 つの異常時使用制御ループ R 2, R 3 は、いずれも正規速度制御ループ R 1 に異常が生じたときにのみ使用する制御ループであり、その使用順位は中間転写ベルト 10 の実際の速度の検出箇所がその中間転写ベルト 10 に近い制御ループ順に選択されていくようにしている。そして、その使用するループの選択制御は、制御装置 70 (図 5 の制御装置 70 と制御内容が異なるだけで構成は同じであるため、説明の簡略化上同一の符号を付す) が行う。

すなわち、この実施の形態では、この制御装置 70 が使用ループ選択手段として機能する。

【0096】

図 13 はその制御装置 70 が有するマイクロコンピュータが行う使用ループ選択処理に関するルーチンを示すフロー図である。

そのマイクロコンピュータは、所定のタイミングで図 13 に示す使用ループ選択処理のルーチンをスタートさせる。

まず、ステップ 51 で、前述した各実施の形態と同様な方法で正規速度制御ループ R 1 が異常であるか否かを判断し、異常がなく正常であればステップ 52 へ進んで、使用する制御ループを正規速度制御ループ R 1 として選択し、このルーチンを終了する。また、正規速度制御ループ R 1 に異常があればステップ 53 へ進んで、正規速度制御ループ R 1 の次に中間転写ベルト 10 の速度の検出部位がその中間転写ベルト 10 に近い従動ローラ 1

5から中間転写ベルト10の速度を検出する異常時使用制御ループR3が異常であるか否かを判断する。

【0097】

そこで、異常時使用制御ループR3に異常がなく正常であればステップ54へ進んで、使用する制御ループを異常時使用制御ループR3として選択し、このルーチンを終了する。また、異常時使用制御ループR3に異常があればステップ55へ進んで、速度検出部位が最も遠い制御ループとなる異常時使用制御ループR2が異常であるか否かを判断する。

そのステップ55で、異常時使用制御ループR2に異常がなく正常であればステップ56へ進んで、使用する制御ループを異常時使用制御ループR2として選択し、このルーチンを終了する。また、異常時使用制御ループR2に異常があればステップ57へ進んで、中間転写ベルト10を駆動するベルト駆動モータ7をOFFにして、それを停止させ、このルーチンを終了する。

このように、この実施の形態では、3つの制御ループを、中間転写ベルト10の実際の速度の検出箇所がその中間転写ベルト10に近い制御ループ順に選択していくベルト移動速度補正方法を実施するので、中間転写ベルト10の実際の速度を、常に最も高い精度の制御ループを使用して検出することができる。したがって、高い精度のベルト移動速度補正制御ができる。

【0098】

(実施の形態4)

図14はベルト速度補正停止手段を設けた転写装置を有する画像形成装置の制御装置が有するマイクロコンピュータが行うベルト速度補正停止処理を示すフロー図である。

なお、この実施の形態による画像形成装置の全体構成は図2で説明したものと同様であるためその図示を省略する。また、制御装置の構成も、図1、図9、図12の各実施形態で説明した制御装置70と同様であり、それが行う制御内容のみが異なるだけであるので、その図示も省略する。そして、必要に応じて図1、図9、図12で使用した符号を使用して説明する。

この実施の形態による制御装置のマイクロコンピュータは、ベルト速度補正停止手段としても機能するものであり、単色の画像を形成するモード時には、正規速度制御ループR1と異常時使用制御ループR2（図9のR3も同じ）のいずれも使用しないように制御する。

【0099】

すなわち、そのマイクロコンピュータは、図14に示すベルト速度補正停止処理を所定のタイミングでスタートさせると、まずステップ61で1色だけの単色（黒以外も含む）の画像を形成するモードが選択されているか否かを判断し、NOの判断で、単色でなく複数色のカラーによる画像形成モードが選択されているときにはステップ62へ進んで、前述した各実施の形態で説明した正規速度制御ループと異常時使用制御ループを使用して行うベルト速度補正処理のサブルーチンを実行させるように処理し、このルーチンを終了する。

また、ステップ61で単色で画像を形成するモードが選択されていればステップ63へ進んで、そこで正規速度制御ループと異常時使用制御ループを使用するベルト速度補正をしないように制御して、このルーチンを終了する。

この実施の形態によれば、単色で画像を形成するモードのときには正規速度制御ループと異常時使用制御ループを使用するベルト速度補正をしないので、その分だけ1枚目の画像形成開始時期（ファーストコピー）を早めることができる。

【0100】

(実施の形態5)

図15はステッピングモータを使用して中間転写ベルトを駆動するようにした転写装置を有する画像形成装置のベルト速度補正制御に係る制御系を示すブロック図であり、図5と対応する部分には同一の符号を付してある。

なお、この実施の形態による画像形成装置の全体構成は、図2で説明した画像形成装置

と同様であり、中間転写ベルト 10 を駆動するベルト駆動モータ 7 (図 1 参照) がステッピングモータ 11 に代わっただけであるので、その機構的な部分の図示は省略し、必要に応じて図 1 及び図 2 に付した符号を使用して説明する。

この実施の形態による転写装置は、前述した各実施の形態と同様に、4 つの感光体上の各画像が重ね合わせるように順次転写されて回転する中間転写ベルト 10 と、その中間転写ベルト 10 の全周に亘って設けられたスケール 5 (図 3) を読み取るセンサ 6 とを備えていて、そのセンサ 6 がスケール 5 を検知した情報から中間転写ベルト 10 の実際の速度を検出してその実際の速度に応じて中間転写ベルト 10 の速度を補正制御する正規速度制御ループ R 1 を有している。

また、この実施の形態では、中間転写ベルト 10 を回転させるモータにステッピングモータ 11 を使用している。そして、制御装置 (制御手段) 80 は、センサ 6 によるスケール 5 の検知結果に異常が生じたときには正規速度制御ループ R 1 を使用せずにステッピングモータ 11 を目標速度値で回転させて中間転写ベルト 10 の速度を制御する。

【0101】

その制御装置 80 は、各種判断及び処理機能を有する中央処理装置 (CPU) と、各処理プログラム及び固定データを格納した ROM と、処理データを格納するデータメモリである RAM と、入出力回路 (I/O) とからなるマイクロコンピュータを備えている。

制御装置 80 のモータ制御部は、正規速度制御ループ R 1 を使用して中間転写ベルト 10 のスケール 5 をセンサ 6 で読み取り、その信号を速度値変換部 71' (図 5 の第 1 速度値変換部 71 と同一のもの) で入力し、演算器 72 に出力する。その演算器 72 は、中間転写ベルト 10 の基本となる速度である目標速度を設定する目標速度設定部 73 から目標速度に対応する信号も入力する。そして、その演算器 72 は、速度値変換部 71' から入力した中間転写ベルト 10 の実際の速度と、目標速度設定部 73 から入力した目標速度とを比較して、そこに異常と判断できるほどの差があるときには正規速度制御ループ R 1 を使用するフィードバック制御は行わず、ステッピングモータ 11 を目標速度値で回転させるようにコントローラ 74 を制御する。

このように、この実施の形態によれば、上述した制御内容のベルト移動速度補正方法を実施するので、簡素で低コストの制御システムでありながら、中間転写ベルト 10 のスケール 5 がトナー等で汚れることにより正規速度制御ループ R 1 が異常になったとしても、フィードバック制御することなしに、オープンループで駆動可能なステッピングモータ 11 を目標速度値で回転させることにより中間転写ベルト 10 を回転させ続けることができる。

【0102】

(実施の形態 6)

図 16 はステッピングモータにより駆動される中間転写ベルトを張架する従動ローラの回転数からそのベルトの速度を検出するようにした画像形成装置のベルト速度補正制御に係る制御系を示すブロック図であり、図 15 と対応する部分には同一の符号を付してある。

なお、この実施の形態による画像形成装置の全体構成も、図 2 で説明した画像形成装置と同様であり、中間転写ベルト 10 を駆動するベルト駆動モータをステッピングモータ 11 に代えただけであるので、その機構的な部分の図示は省略し、必要に応じて図 1 及び図 2 で使用した符号を使用して説明する。

この実施の形態は、図 10 等で説明した実施の形態と同様に、正規速度制御ループ R 1 に異常が生じたときのための異常時使用制御ループ R 3 を設けており、その異常時使用制御ループ R 3 は、中間転写ベルト 10 を回転可能に張架する従動ローラ 15 (図 2, 図 9 等を参照) の回転数を検出する回転速度検出器であるエンコーダ 8 を備えており、そのエンコーダ 8 が検出した従動ローラ 15 の回転数に応じて中間転写ベルト 10 の速度を補正制御する制御ループである。

【0103】

なお、従動ローラ 15 の外周面には、中間転写ベルト 10 に対する滑りを防止するため

の摩擦力増大手段を設けている。

その摩擦力増大手段は、例えば従動ローラ 15 の外周面にローレット溝を多数形成することにより中間転写ベルト 10 を従動ローラ 15 に対して滑りにくくしたり、従動ローラ 15 の外周面に摩擦力が増大する特性を持った材料を均一にコーティングしたりするものである。

この実施の形態においても、センサ 6 が検知したセンサ信号と、エンコーダ 8 が出力する信号は共に制御装置 70 が入力し、その制御装置 70 は中間転写ベルト 10 を補正制御するための信号をコントローラ 74 から出力するが、その信号の入出力については図 5 及び図 10 で説明した場合と同様であるので、ここではその説明を省略する。

【0104】

図 17 は図 16 の制御装置 70 が有するマイクロコンピュータが行うベルト移動速度補正処理のルーチンを示すフロー図である。

この実施の形態による制御装置 70 のマイクロコンピュータは、図 17 のルーチンがスタートすると、まずステップ 71 で、ステッピングモータ 11 に対して目標速度 V を設定し、そのステッピングモータ 11 を ON にして駆動させる。次のステップ 72 では、そのステッピングモータ 11 を OFF にする信号を入力したか否かを判断し、OFF 信号を入力していればステップ 90 へ進んでそのステッピングモータ 11 を OFF にして停止させてこの処理を終了させるが、OFF 信号を入力していなければステップ 73 へ進んで、正規速度制御ループ R1 と異常時使用制御ループ R3 が共に異常を生じているか否か、すなわち $FG1 = FG3 = 1$ になっているか否かを判断する。

そこで、正規速度制御ループ R1 と異常時使用制御ループ R3 が共に異常を生じていて YES の判断をしたときには、ステップ 74 へ進んで、ステッピングモータ 11 を回転させる目標速度値を固定し、次のステップ 75 でステッピングモータ 11 を固定した目標速度値で回転させるように駆動ドライバをコントロールし、再びステップ 72 に戻る。

また、ステップ 73 で NO の判断をしてステップ 76 に進んだときには、そこで正規速度制御ループ R1 を使用して検出した中間転写ベルト 10 の実際の速度と上述した目標速度 V とを比較し、その速度差 ΔV_1 を算出する。

【0105】

次のステップ 77 では、その ΔV_1 が異常範囲にあるか否か、すなわち ΔV_1 が許容できる範囲の速度差にあるか否かを判断し、それが許容できる範囲を超える速度差であればステップ 80 へ進むが、許容範囲内であればステップ 78 へ進む。そのステップ 78 では、速度差 ΔV_1 を生じている中間転写ベルト 10 の速度が目標速度 V になるように、ステッピングモータ 11 を制御する制御量の演算を行う。そして、次のステップ 79 で、その制御量に応じて駆動ドライバをコントロールする。

一方、ステップ 77 で正規速度制御ループ R1 の異常を判断してステップ 80 に進んだ場合には、そこで異常検知フラグ ($FG1 = 1$) をたててステップ 81 へ進んで、異常時使用制御ループ R3 のみを使用して中間転写ベルト 10 の実際の速度を検出し、その実際の速度と目標速度 V とを比較して、その速度差 ΔV_2 を算出する。

次のステップ 82 では、その ΔV_2 が異常範囲にあるか否か、すなわち ΔV_2 が許容できる範囲の速度差にあるか否かを判断し、それが許容できる範囲を超える速度差（例えば目標速度に対して 10% を超える場合）であればステップ 83 へ進んで、異常時使用制御ループ R3 の異常を示す異常検知フラグ ($FG3 = 1$) をたてて、再びステップ 72 に戻る。

また、ステップ 82 で、 ΔV_2 が許容範囲内にあって異常範囲でなければステップ 84 へ進んで、異常時使用制御ループ R3 のみを使用して、 ΔV_2 が生じている中間転写ベルト 10 の速度が目標速度 V になるように、ステッピングモータ 11 を制御する制御量の演算を行う。そして、次のステップ 85 で、その制御量に応じて駆動ドライバをコントロールした後にステップ 72 へ戻って、そのステップ 72 以降の判断及び処理を繰り返す。

【0106】

そして、ステッピングモータ 11 を OFF にする OFF 信号を入力すると、ステップ 7

2→90と進んで、この処理を終了する。

また、正規速度制御ループR1と異常時使用制御ループR3が共に異常のときは、ステップ77→80→81→82→83→72→73→74→75と進んで、ステッピングモータ11を停止させることなしに、それを目標速度値で回転させて中間転写ベルト10の速度を制御する。

このように、この実施の形態では、異常時使用制御ループR3は、正規速度制御ループR1に異常が生じたときにのみ使用する制御ループであり、正規速度制御ループR1が正常なときは、スケール5を基にして検出した中間転写ベルト10の実際の速度とベルトの目標速度との速度差のみに応じて中間転写ベルト10の速度を補正制御するベルト移動速度補正方法を実施するので、通常時は直接中間転写ベルト10の移動速度を正規速度制御ループR1のセンサ6により検出することにより最も高い精度でフィードバック信号を得ることができるため、高い精度のベルト移動速度補正ができる。

【0107】

(実施の形態7)

図18は正規速度制御ループと異常時使用制御ループがそれぞれ検出したベルトの実際の速度と目標速度との各速度差に応じてベルトの速度をステッピングモータの回転で制御するようにした転写装置を有する画像形成装置の実施形態を説明するためのフロー図である。

なお、この実施形態における転写装置及び画像形成装置は、図1及び図2で説明したものと各機構部分及び制御系が同一であるため、その図示及び説明は省略（必要に応じて図1、図2及び図15、図16を参照）し、制御装置（図1の制御装置70と同様な構成のもの）のマイクロコンピュータがベルト移動速度補正方法に沿って実行する処理についてのみ説明する。

この実施の形態では、上記制御装置のマイクロコンピュータは、正規速度制御ループR1と、異常時使用制御ループR3が共に正常で、スケール5を基にして検出した中間転写ベルト10の実際の速度とベルトの目標速度との第1の速度差 ΔV_1 が所定値（図11の実施形態で説明した場合と同様に設定する）を超える場合には、その第1の速度差 ΔV_1 と、異常時使用制御ループR3により検出したベルトの実際の速度とベルトの目標速度との第2の速度差 ΔV_2 との合成値 ΔV に応じて中間転写ベルト10の速度を補正制御する。

すなわち、この実施形態では、上記制御装置が第1の速度差と第2の速度差との合成値に応じて中間転写ベルト10の速度を補正制御する制御手段として機能する。

【0108】

その制御装置のマイクロコンピュータは、所定のタイミングで図18に示すベルト速度制御処理のルーチンをスタートさせる。

まず、ステップ91で、ステッピングモータ11に対して目標速度Vを設定し、そのステッピングモータ11をONにして駆動させる。次のステップ92では、そのステッピングモータ11をOFFにする信号を入力したか否かを判断し、OFF信号を入力していればステップ108へ進んでそのステッピングモータ11をOFFにして停止させてこの処理を終了させるが、OFF信号を入力していなければステップ93へ進んで、正規速度制御ループR1と異常時使用制御ループR3が共に異常を生じているか否か、すなわち $FG1 = FG3 = 1$ になっているか否かを判断する。

そこで、正規速度制御ループR1と異常時使用制御ループR3が共に異常を生じていてYESの判断をしたときには、ステップ94へ進んでステッピングモータ11を回転させる目標速度値を固定し、次のステップ95でステッピングモータ11を固定した目標速度値で回転させるように駆動ドライバをコントロールし、再びステップ92に戻る。

また、ステップ93でNOの判断をしてステップ96に進んだときには、正規速度制御ループR1を使用して検出した中間転写ベルト10の実際の速度と上述した目標速度Vとを比較し、その速度差となる第1の速度差 ΔV_1 を算出する。

【0109】

次のステップ 97 では、その ΔV_1 が異常範囲にあるか否か、すなわち ΔV_1 が、目標速度に対して許容できる例えば 10% 以内にあるか否かを判断し、その許容範囲を超える速度差であればステップ 100 へ進むが、許容範囲内であればステップ 98 へ進む。そのステップ 98 では、異常時使用制御ループ R3 を使用して検出した中間転写ベルト 10 の実際の速度と上述した目標速度 V とを比較し、その速度差となる第 2 の速度差 ΔV_2 を算出する。

次のステップ 99 では、その ΔV_2 が異常範囲にあるか否か、すなわち ΔV_2 が、目標速度に対して許容できる例えば 10% 以内にあるか否かを判断し、その許容範囲を超える速度差であればステップ 111 へ進むが、許容範囲内であればステップ 101 へ進む。

ここでは、 ΔV_1 が目標速度に対して許容できる範囲内の値で設定する所定値（図 11 の実施形態で説明した場合と同様に設定する）を超えているか否かを判断し、超えていなければステップ 112 へ進むが、超えていればステップ 102 へ進む。

【0110】

そして、そのステップ 102 では、第 1 の速度差 ΔV_1 と第 2 の速度差 ΔV_2 との合成値 ΔV を算出し、次のステップ 103 で速度差 ΔV_1 、 ΔV_2 を生じている中間転写ベルト 10 の速度が目標速度 V になるように、合成値 ΔV に応じてステップモータ 11 を制御する制御量の演算を行う。そして、次のステップ 104 で、その制御量に応じて駆動ドライバをコントロールする。

一方、ステップ 97 の判断で、 ΔV_1 が異常範囲にあることによりステップ 100 へ進んだときには（正規速度制御ループ R1 の異常時）、そこで異常検知フラグ（ $FG1 = 1$ ）をたてて、ステップ 105 へ進んで、異常時使用制御ループ R3 のみを使用して中間転写ベルト 10 の実際の速度を検出し、その実際の速度と目標速度 V とを比較して、その速度差 ΔV_2 を算出する。

次のステップ 106 では、その ΔV_2 が異常範囲にあるか否か、すなわち ΔV_2 が許容できる範囲の速度差（例えば目標速度に対して 10% 以内）にあるか否かを判断し、それが許容できる範囲を超える速度差であればステップ 107 へ進んで、異常時使用制御ループ R3 の異常を示す異常検知フラグ（ $FG3 = 1$ ）をたてて、ステップ 92 → 108 と進み、そこでステップモータ 11 を OFF にして停止させ、この処理を終了させる。

【0111】

また、ステップ 106 で、 ΔV_2 が許容範囲内にあって異常範囲でなければステップ 109 へ進んで、異常時使用制御ループ R3 のみを使用して、 ΔV_2 が生じている中間転写ベルト 10 の速度が目標速度 V になるように、ステップモータ 11 を制御する制御量の演算を行う。そして、次のステップ 110 で、その制御量に応じて駆動ドライバをコントロールした後にステップ 92 へ戻って、そのステップ 92 以降の判断及び処理を繰り返す。

さらに、ステップ 99 の判断で、 ΔV_2 が異常範囲にあってステップ 111 へ進んだときには、そこで異常時使用制御ループ R3 の異常を示す異常検知フラグ（ $FG3 = 1$ ）をたて、次のステップ 112 で正規速度制御ループ R1 のみを使用して、 ΔV_1 が生じている中間転写ベルト 10 の速度が目標速度 V になるように、ステップモータ 11 を制御する制御量の演算を行う。また、次のステップ 113 で、その制御量に応じて駆動ドライバをコントロールした後にステップ 92 へ戻って、そのステップ 92 以降の判断及び処理を繰り返す。

そして、ステップ 92 でステップモータ 11 を OFF にする OFF 信号を入力すると、ステップ 92 → 108 と進んでステップモータ 11 を停止させ、この処理を終了する。

また、正規速度制御ループ R1 と異常時使用制御ループ R3 が共に異常のときは、ステップ 97 → 100 → 105 → 106 → 107 → 92 → 93 → 94 → 95 と進んで、ステップモータ 11 を停止させることなしに、それを目標速度値で回転させて中間転写ベルト 10 の速度を制御する。

したがって、この実施の形態では、正規速度制御ループ R1 と異常時使用制御ループ R

3が共に異常を生じたとしても、中間転写ベルト10を停止させることなく駆動させ続けることができる。

【0112】

(実施の形態8)

図19は異常時使用制御ループを2つ設けた転写装置を有する画像形成装置の制御ループを説明するためのブロック図であり、図16と対応する部分には同一の符号を付してある。

この実施の形態による画像形成装置は、図16の実施形態に対し中間転写ベルト10の移動速度を検出する箇所を、その中間転写ベルト10を張架する従動ローラ15の部分に加え、それと異なる検出箇所の例えばステッピングモータ11の回転力を駆動ローラ9に伝達する駆動伝達部14の部分にも設け、異常時使用制御ループを異常時使用制御ループR2、R3の2つ(3つ以上にしてもよい)にした点が異なるだけであるので、その画像形成装置全体の図示及び説明は省略し、相違点についてのみ説明する。

2つの異常時使用制御ループR2、R3は、それぞれが異なる検出箇所から中間転写ベルト10の実際の速度を検出してその実際の速度に応じて中間転写ベルト10の速度をそれぞれ補正制御する制御ループとして機能する。

【0113】

さらに、この実施の形態では、その2つの異常時使用制御ループR2、R3は、いずれも正規速度制御ループR1に異常が生じたときにのみ使用する制御ループであり、その使用順位は中間転写ベルト10の実際の速度の検出箇所がその中間転写ベルト10に近い制御ループ順に選択されていくようになっている。そして、その使用するループの選択制御は制御装置70(図1、図16の制御装置70と制御内容が異なるだけで構成は同じであるため、説明の簡略化上同一の符号を付す)が行う。

すなわち、この実施の形態では、この制御装置70が使用ループ選択手段として機能する。

また、この制御装置70は、正規速度制御ループR1と異常時使用制御ループR2、R3の全てが異常のときはステッピングモータ11を目標速度値で回転させて中間転写ベルト10の速度を制御する制御手段としても機能する。

【0114】

図20はその制御装置70が有するマイクロコンピュータが行う使用ループ選択処理に関するルーチンを示すフロー図である。

そのマイクロコンピュータは、所定のタイミングで図20に示す使用ループ選択処理のルーチンをスタートさせる。

まず、ステップ121で、図13で説明した場合と同様な方法で正規速度制御ループR1が異常であるか否かを判断し、異常がなく正常であればステップ122へ進んで、使用する制御ループを正規速度制御ループR1として選択して、このルーチンを終了する。また、正規速度制御ループR1に異常があればステップ123へ進んで、正規速度制御ループR1の次に中間転写ベルト10の速度の検出部位がその中間転写ベルト10に近い従動ローラ15から中間転写ベルト10の速度の検出する異常時使用制御ループR3が異常であるか否かを判断する。

【0115】

そこで、異常時使用制御ループR3に異常がなく正常であればステップ124へ進んで、使用する制御ループを異常時使用制御ループR3として選択し、このルーチンを終了する。また、異常時使用制御ループR3に異常があればステップ125へ進んで、速度検出部位が最も遠い制御ループとなる異常時使用制御ループR2が異常であるか否かを判断する。

そのステップ125で、異常時使用制御ループR2に異常がなく正常であればステップ126へ進んで、使用する制御ループを異常時使用制御ループR2として選択し、このルーチンを終了する。また、異常時使用制御ループR2に異常があればステップ127へ進んで、ステッピングモータ11を目標速度値で回転させて、このルーチンを終了する。

このように、この実施の形態では、3つの制御ループを、中間転写ベルト10の実際の速度の検出箇所がその中間転写ベルト10に近い制御ループ順に選択していくベルト移動速度補正方法を実施するので、中間転写ベルト10の実際の速度を正常な状態にある最も高い精度の制御ループを使用して検出することができる。したがって、高い精度のベルト移動速度補正制御ができる。

【0116】

ところで、図16乃至図19で説明した各実施の形態において、マイクロコンピュータが、単色の画像形成時には正規速度制御ループR1と異常時使用制御ループR2、R3のいずれも使用しないように制御するベルト速度補正停止手段としても機能するようにするとよい。

そして、そのマイクロコンピュータが、図14で説明したベルト速度補正停止処理を行うようにすれば、単色で画像を形成するモードのときには正規速度制御ループと異常時使用制御ループを使用するベルト速度補正をしなくなるので、その分だけ1枚目の画像形成開始時期（ファーストコピー）を早めることができる。

【0117】

ところで、これまで説明してきた各実施の形態では、中間転写ベルト10のスケール5がトナー等により汚れることにより正規速度制御ループが異常になってしまったときには、異常時使用制御ループR2、あるいはR3を使用して中間転写ベルト10の速度をフィードバック制御したり、ステッピングモータ11を使用しているものではそのステッピングモータ11を目標速度値のみで回転させることにより中間転写ベルト10を駆動させ続けるようにしている。

しかしながら、その異常時使用制御ループR2、R3を使用するベルトの速度制御やステッピングモータ11を目標速度値のみで回転させる制御は、いずれも正規速度制御ループの補助的動作手段であって、中間転写ベルト10の移動速度を直接フィードバック制御するものではないので、ベルトの移動速度を高い精度に保つのは難しい。

そこで、上述した各実施の形態の画像形成装置には、図21に示すように、制御装置70（あるいは制御装置80）が、正規速度制御ループR1に異常が生じたときにはその正規速度制御ループR1に異常が発生したことを知らせるための表示を複写機本体1（図2参照）の外部の表示部13に表示させる機能も有するようにするとよい。

【0118】

そうすれば、制御装置70（あるいは制御装置80）は、正規速度制御ループR1の異常を判断したときには、モータ制御部のコントローラ74はFG1のフラグを見て、FG1=1であれば制御装置70又は80（メイン制御部）へ通知し、表示部13に正規速度制御ループR1に異常が発生していることを表示する。

なお、この表示内容は、センサ6によるスケール5の異常検知箇所がベルト1周に対し数ヶ所あるか否かの異常度合いや、異常検知発生頻度等に応じて、例えばセンサ6の清掃要求をするものであったり、中間転写ベルト10の全面清掃を要求するものであったり、さらに頻繁に異常が発生するようであればそのベルトの交換を要求するものであったりするとよい。

このように、制御装置70（あるいは制御装置80）が、正規ループ異常発生表示手段としての機能も持つようにすれば、オペレータは表示部13の表示を見て正規速度制御ループR1の異常にすぐに気がつく。

以上、この発明を間接転写方式の転写装置及び画像形成装置、さらには間接転写方式のベルト移動速度補正方法に適用した場合の各実施の形態について説明してきたが、この発明は図22で説明したようなシートを担持しながら搬送するシート搬送ベルトを使用する直接転写方式におけるベルト移動速度補正にも同様に適用することができる。

【0119】

なお、以上説明した実施の形態の転写装置および画像形成装置では、センサを従動ローラ15の付近に設けた例を示したが、この他従動ローラ16と従動ローラ15の間などその他のベルトの位置に設けることもできる。また、エンコーダを従動ローラ16に設ける

こともできる。

図 23 は、センサ 2301 を従動ローラ 16 と従動ローラ 15 の間のベルトの位置に設け、かつエンコーダ 2302 を従動ローラ 16 に取り付け付けた画像形成装置の構成図である。この場合におけるベルトの速度の補正制御については実施の形態 1 の制御と同様である。

【図面の簡単な説明】

【0120】

【図 1】 この発明の一実施形態である転写装置を制御系及び複数の感光体と共に示す概略構成図である。

【図 2】 同じくその転写装置を備えた画像形成装置の一例を示す全体構成図である。

【図 3】 ベルト速度検出用のスケール 5 が全周に亘って設けられた中間転写ベルトの一部を示す平面図である。

【図 4】 図 1 の転写装置が有する 2 つの制御ループを説明するためのブロック図である。

【図 5】 同じくその 2 つの制御ループである正規速度制御ループ R1 と異常時使用制御ループ R2 を更に詳しく説明するためのブロック図である。

【図 6】 中間転写ベルトに設けたスケールを読み取るセンサとそのセンサが出力するセンサ信号を示す概略図である。

【図 7】 図 1 の制御装置が有するマイクロコンピュータが行うベルト速度制御処理のルーチンを示すフロー図である。

【図 8】 ベルト汚れによるセンサ誤検知の判断方法の一例を説明するための説明図である。

【図 9】 中間転写ベルトを張架する従動ローラの回転数から中間転写ベルトの速度を検出するようにした画像形成装置の転写装置付近を制御系と共に示す図 1 と同様な概略構成図である。

【図 10】 同じくその画像形成装置の 2 つの制御ループを説明するためのブロック図である。

【図 11】 正規速度制御ループと異常時使用制御ループがそれぞれ検出したベルトの実際の速度と目標速度との各速度差に応じてベルトの速度を制御するようにした転写装置を有する画像形成装置の実施形態を説明するためのフロー図である。

【図 12】 異常時使用制御ループを 2 つ設けた転写装置を有する画像形成装置の制御ループを説明するためのブロック図である。

【図 13】 図 12 の転写装置の制御装置 70 が有するマイクロコンピュータが行う使用ループ選択処理に関するルーチンを示すフロー図である。

【図 14】 ベルト速度補正停止手段を設けた転写装置を有する画像形成装置の制御装置が有するマイクロコンピュータが行うベルト速度補正停止処理を示すフロー図である。

【図 15】 ステッピングモータを使用して中間転写ベルトを駆動するようにした転写装置を有する画像形成装置のベルト速度補正制御に係る制御系を示すブロック図である。

【図 16】 ステッピングモータにより駆動される中間転写ベルトを張架する従動ローラの回転数からそのベルトの速度を検出するようにした画像形成装置のベルト速度補正制御に係る制御系を示すブロック図である。

【図 17】 図 16 の制御装置が有するマイクロコンピュータが行うベルト移動速度補正処理のルーチンを示すフロー図である。

【図 18】 正規速度制御ループと異常時使用制御ループがそれぞれ検出したベルトの実際の速度と目標速度との各速度差に応じてベルトの速度をステッピングモータの回転で制御するようにした転写装置を有する画像形成装置の実施形態を説明するためのフロー図である。

【図 19】 異常時使用制御ループを 2 つ設けた転写装置を有する画像形成装置の制御

ループを説明するためのブロック図である。

【図 2 0】図 1 9 の転写装置の制御装置が有するマイクロコンピュータが行う使用ループ選択処理に関するルーチンを示すフロー図である。

【図 2 1】正規速度制御ループに異常が生じたときにはその異常を知らせるための表示を外部の表示部に表示させるようにした画像形成装置の実施形態を示すブロック図である。

【図 2 2】従来の直接転写方式の画像形成装置の一例を画像形成部のみ示す構成図である。

【図 2 3】センサを従動ローラ 1 6 と従動ローラ 1 5 の間のベルトの位置に設け、かつエンコーダ 2 3 0 2 を従動ローラ 1 6 に取り付けた画像形成装置の構成図である。

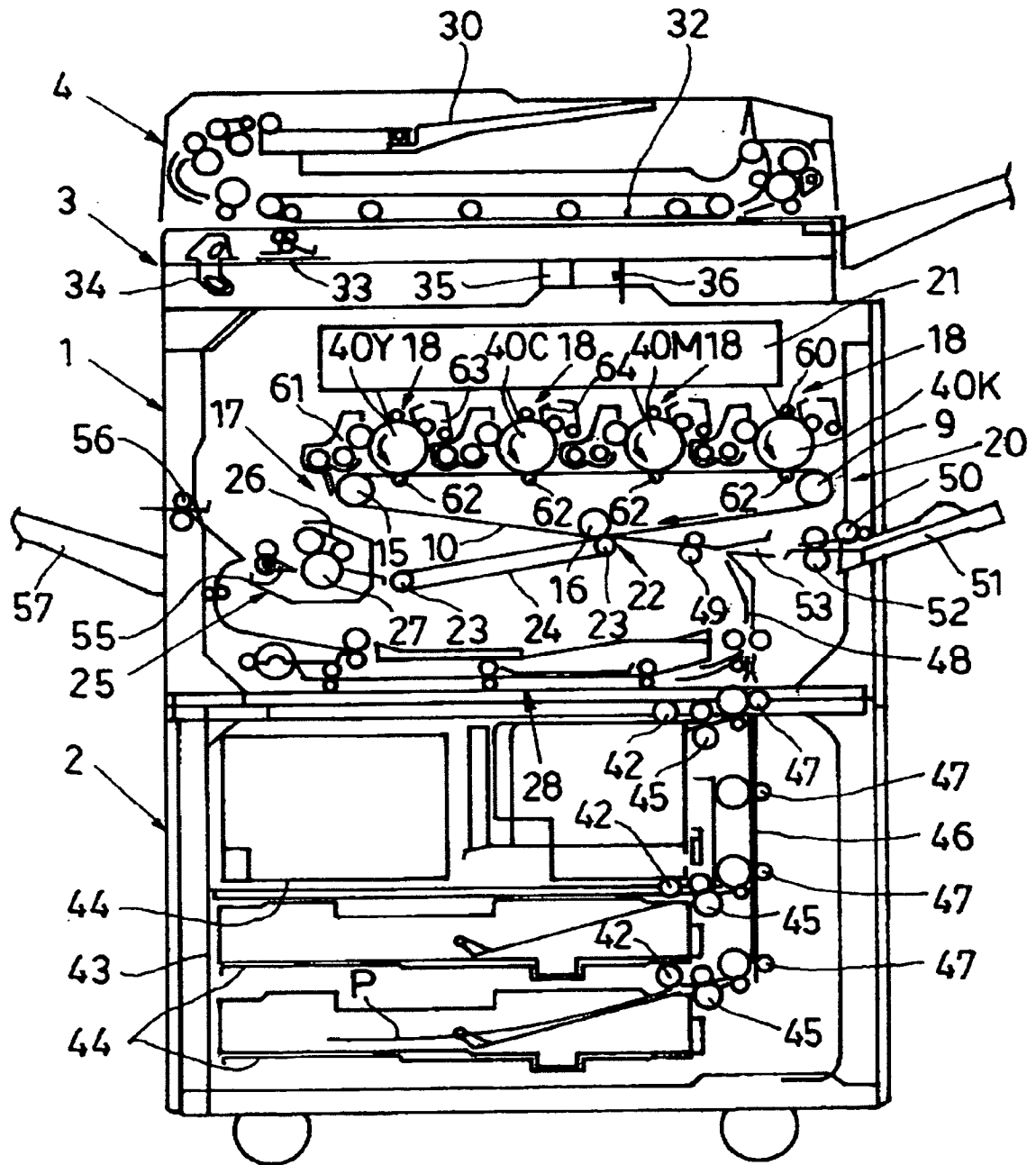
【図 2 4】従来の間接転写方式の画像形成装置の一例を画像形成部のみ示す構成図である。

【符号の説明】

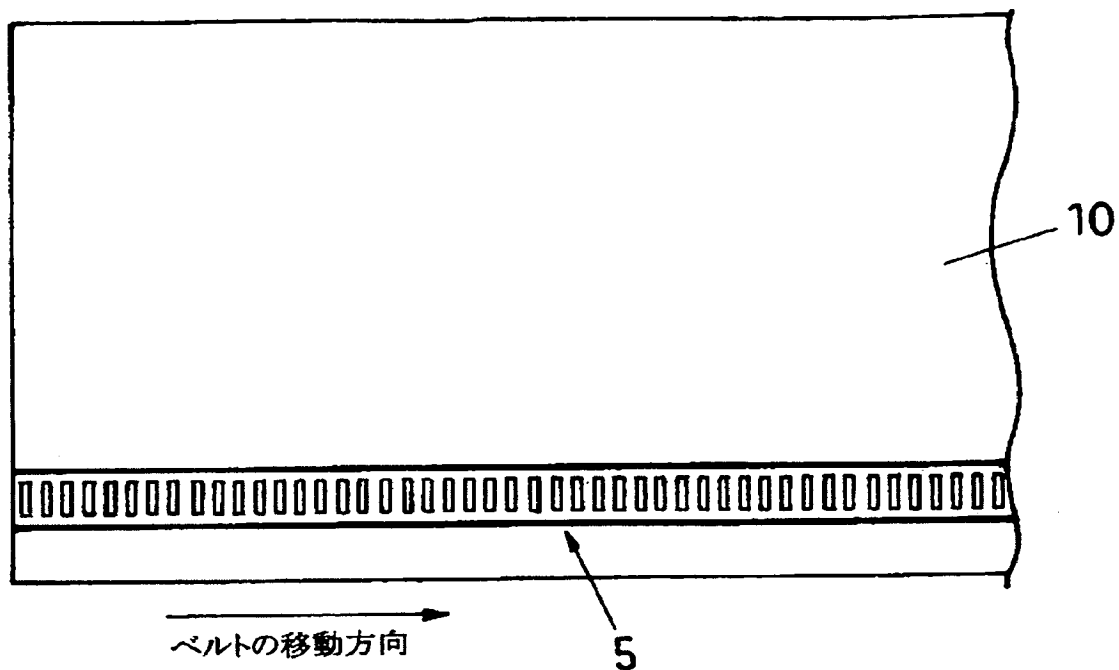
【 0 1 2 1 】

- 5：スケール
- 6：センサ
- 7：ベルト駆動モータ
- 8：エンコーダ（回転速度検出器）
- 9：駆動ローラ
- 1 0：中間転写ベルト
- 1 1：ステッピングモータ
- 1 3：表示部
- 1 5, 1 6：従動ローラ
- 2 0：転写装置
- 4 0 Y, 4 0 M, 4 0 C, 4 0 K：感光体
- 7 0, 8 0：制御装置
- R 1：正規速度制御ループ
- R 2, R 3：異常時使用制御ループ
- P：シート（記録材）

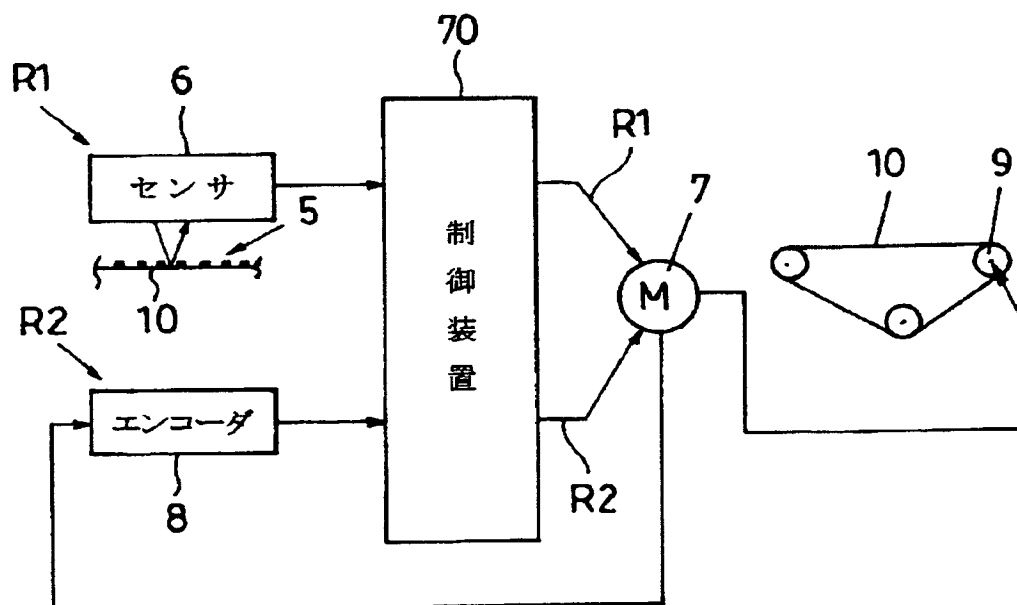
【図 2】



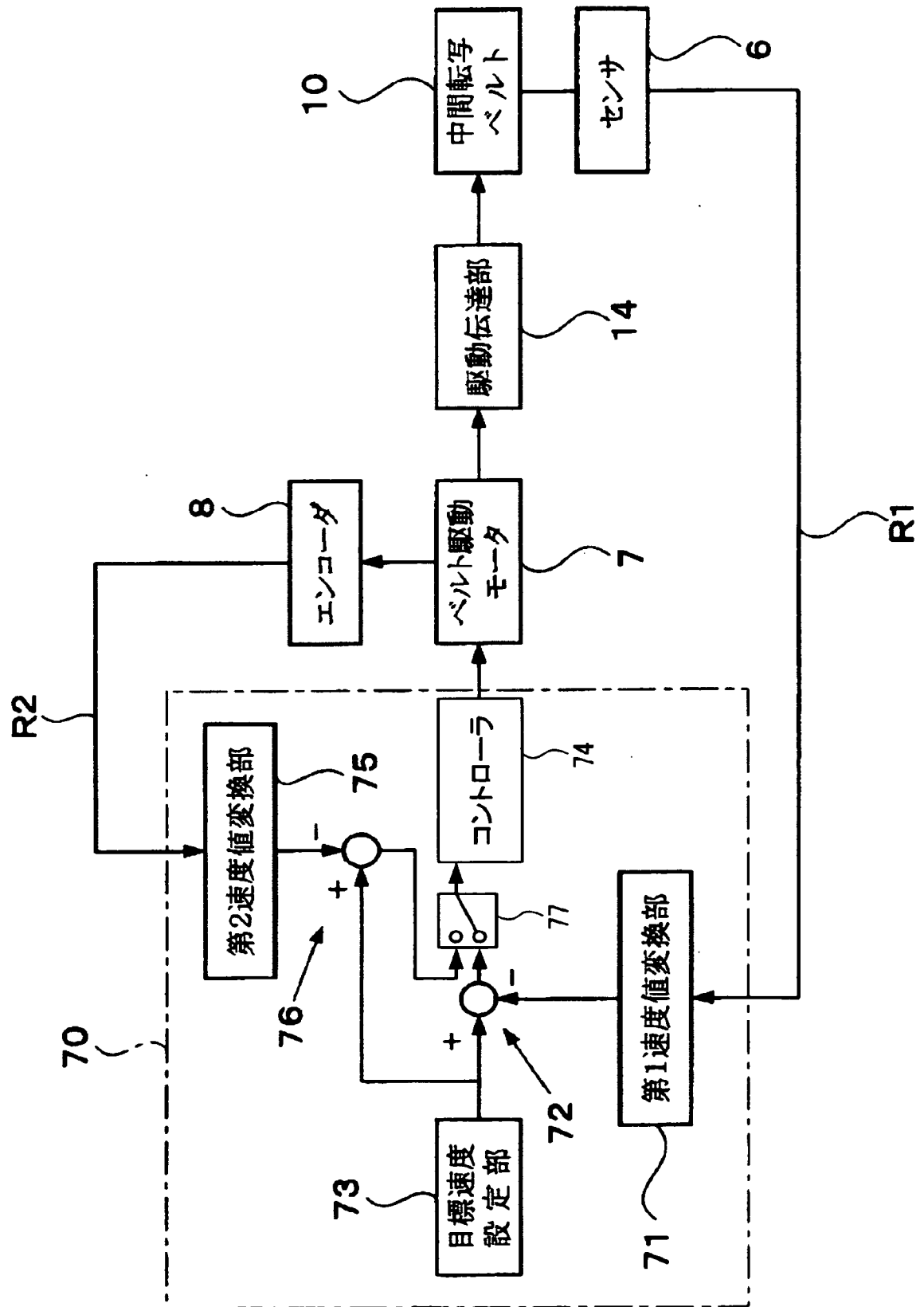
【図 3】



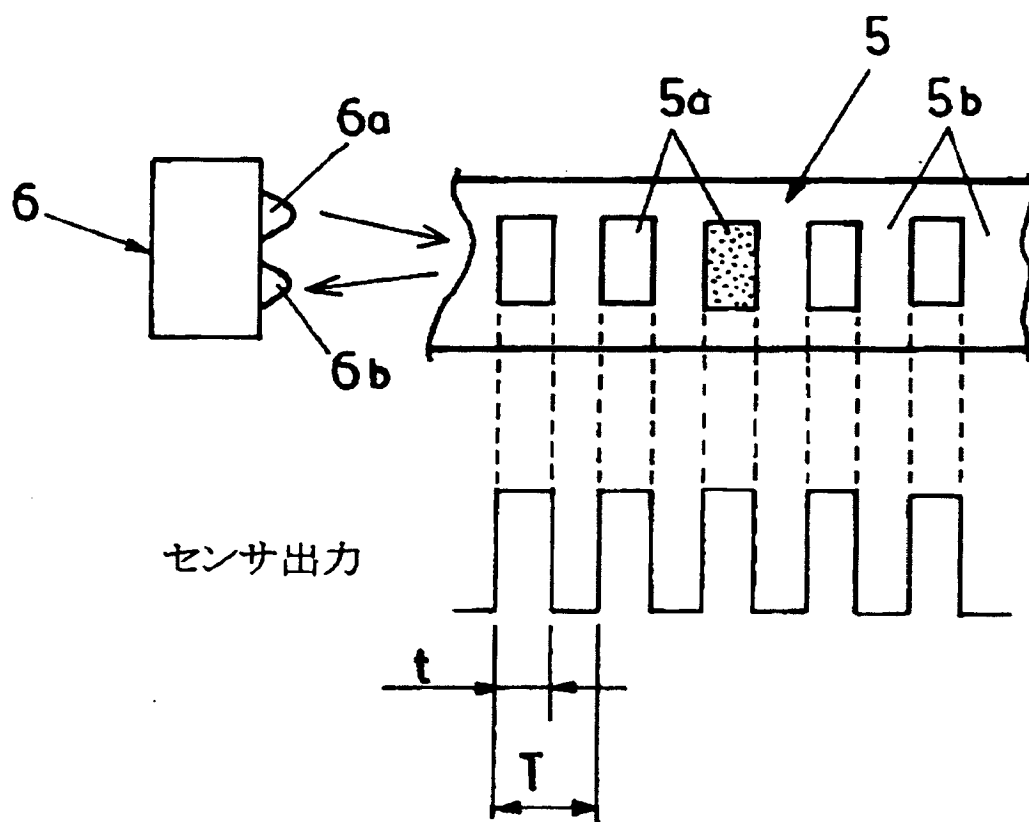
【図 4】



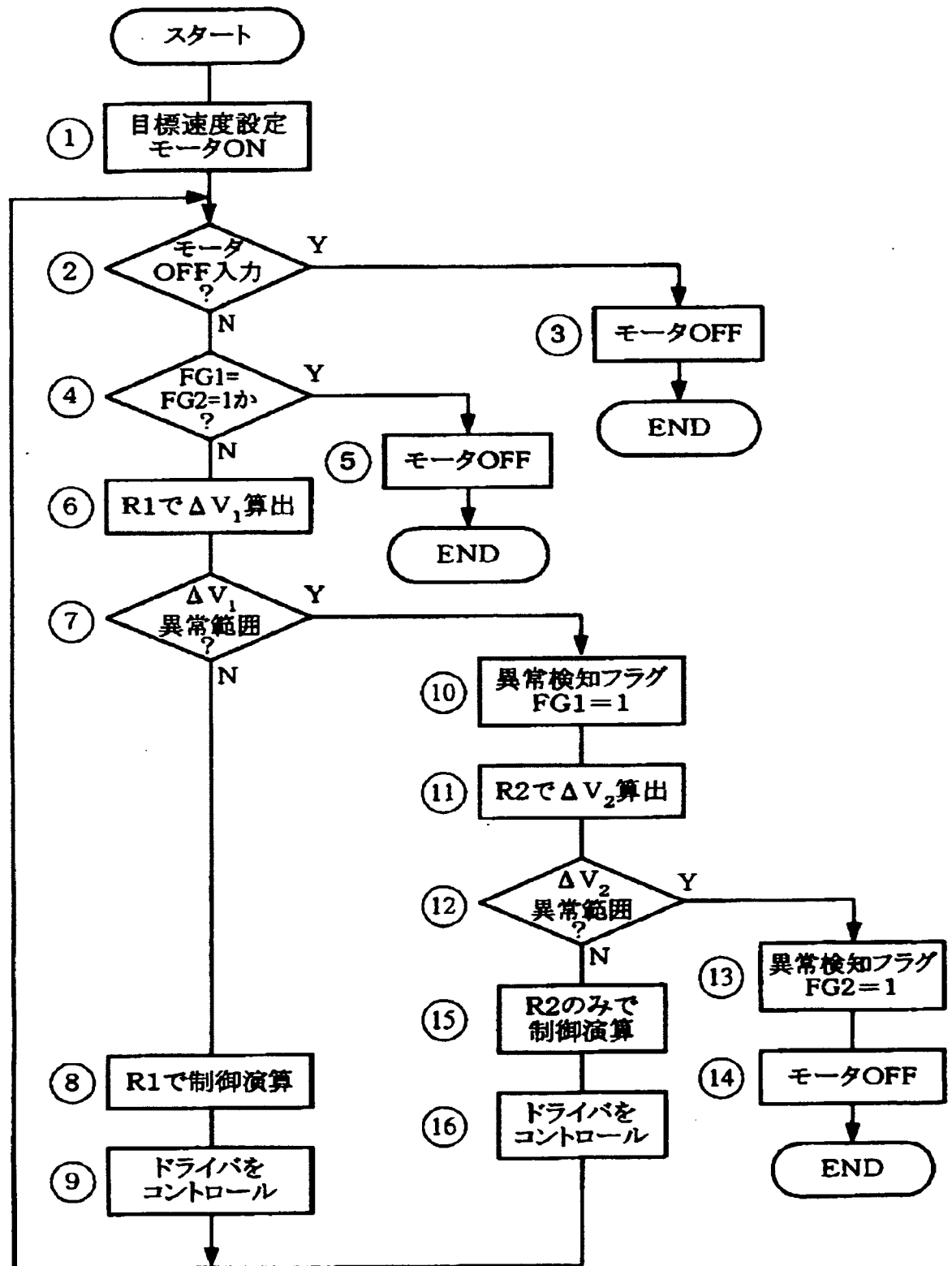
【図 5】



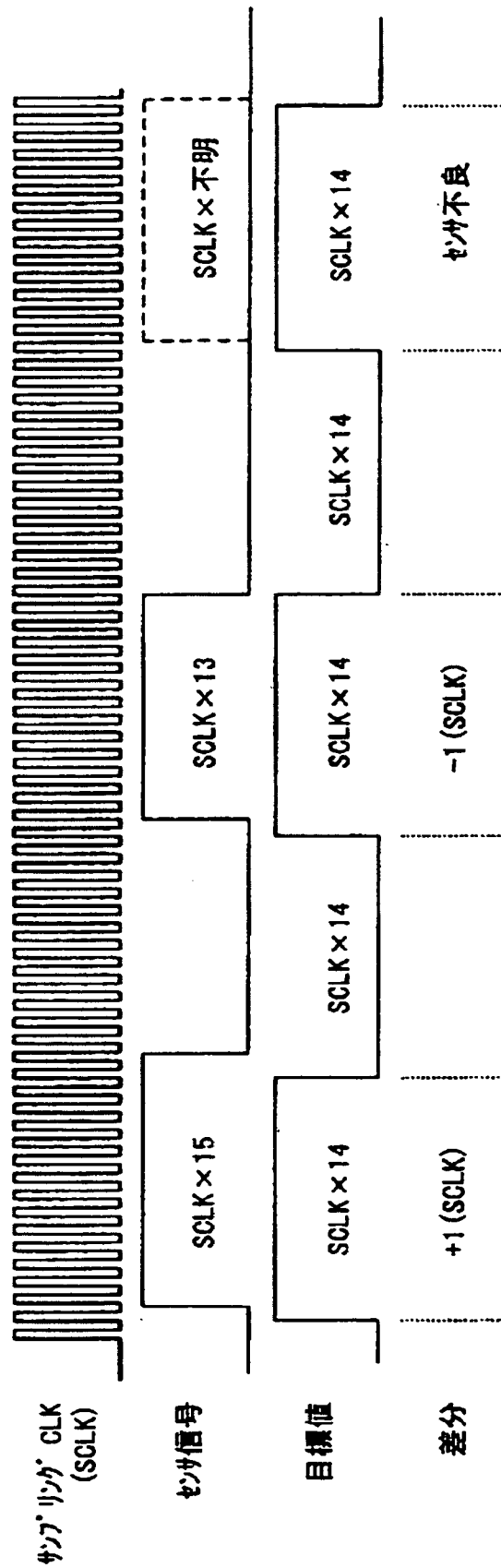
【図 6】



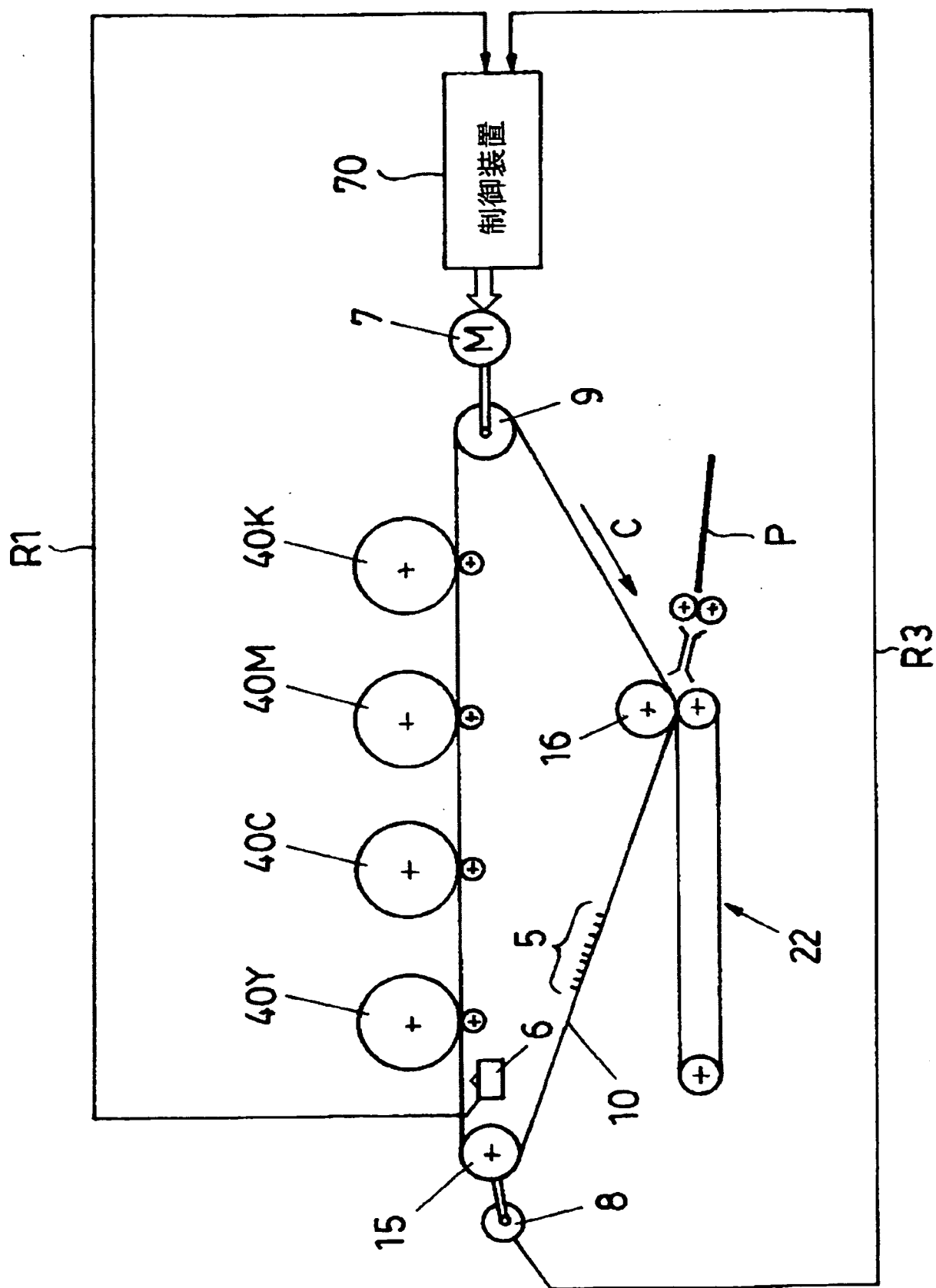
【図 7】



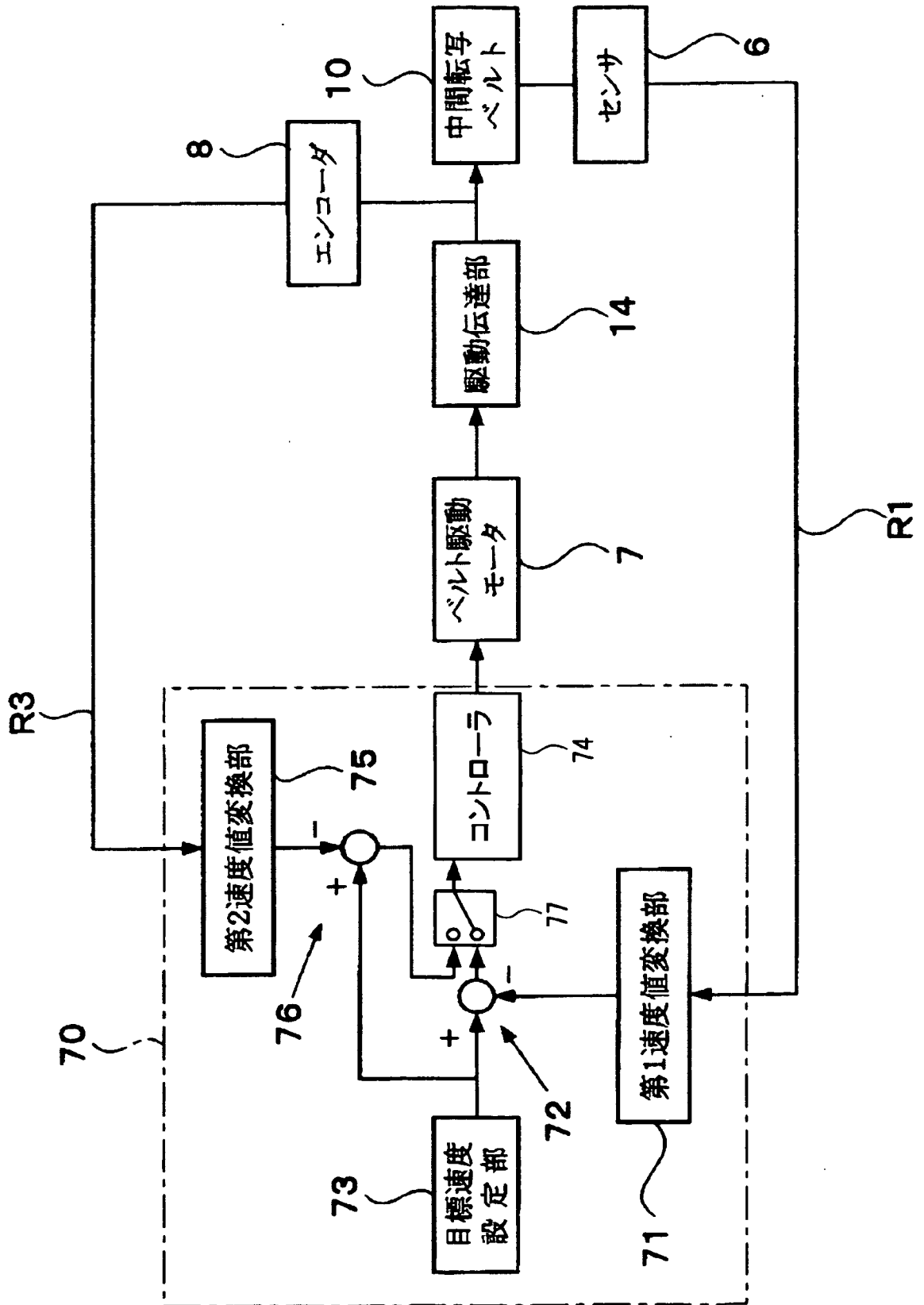
【図 8】



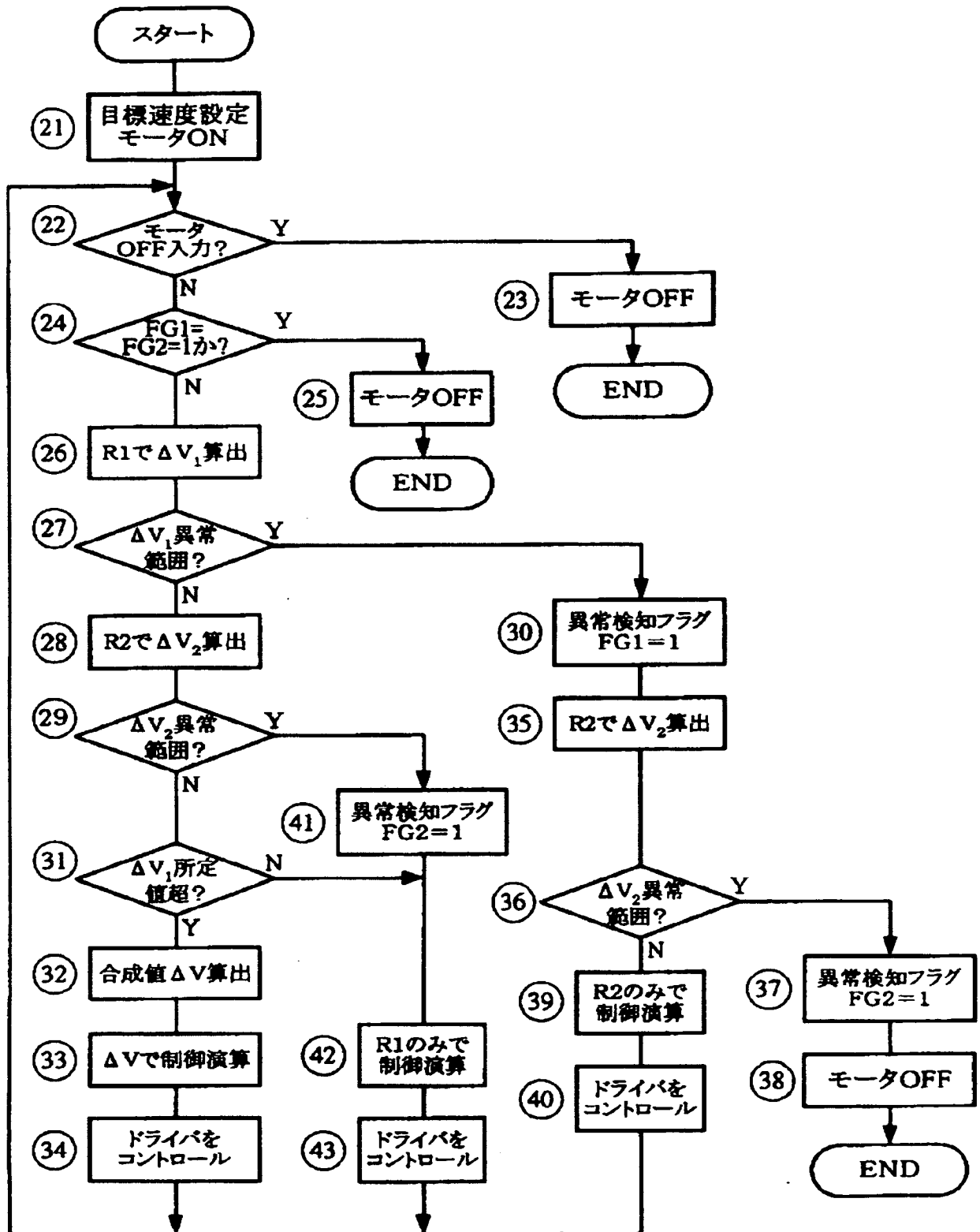
【図 9】



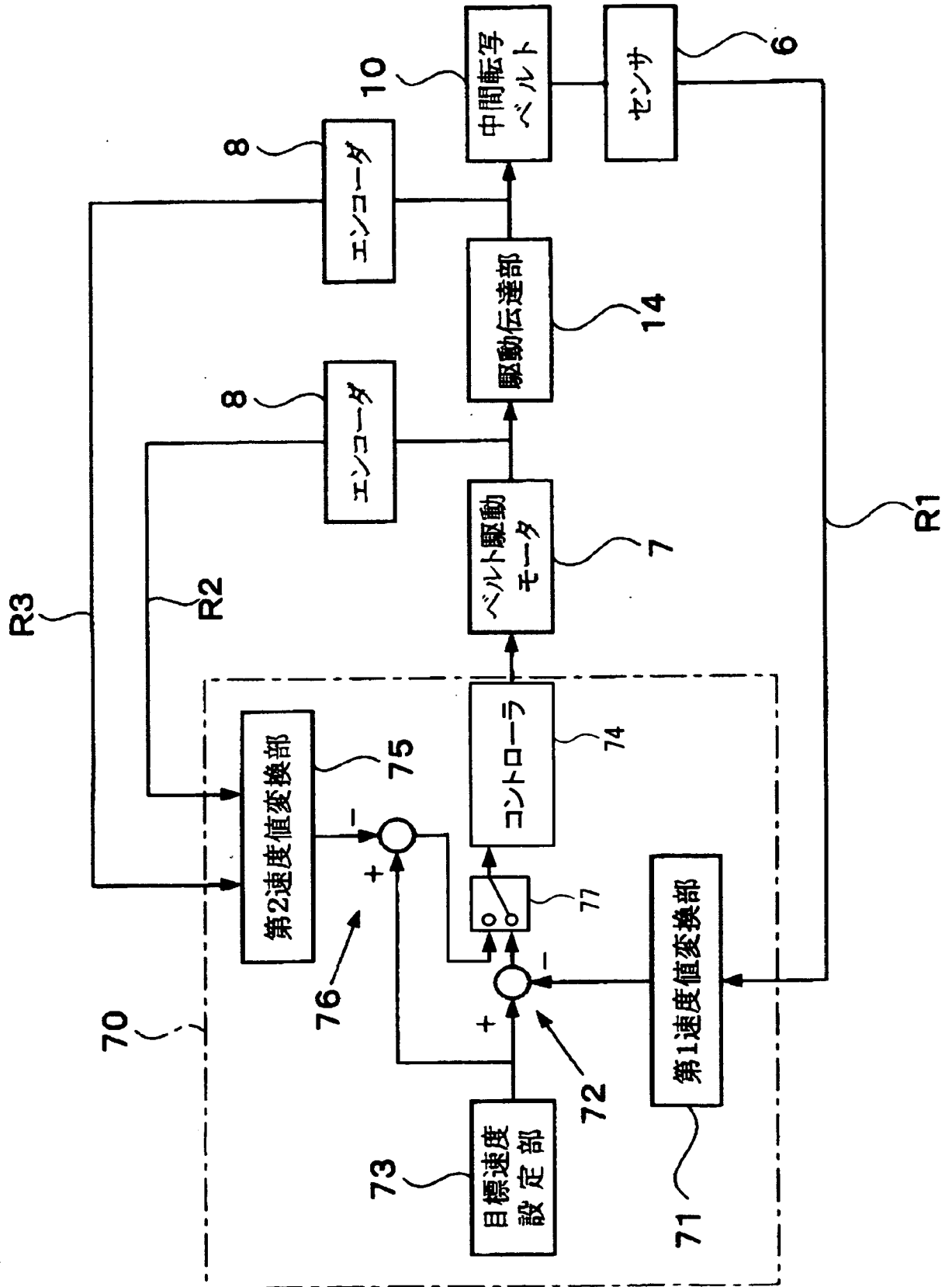
【図10】



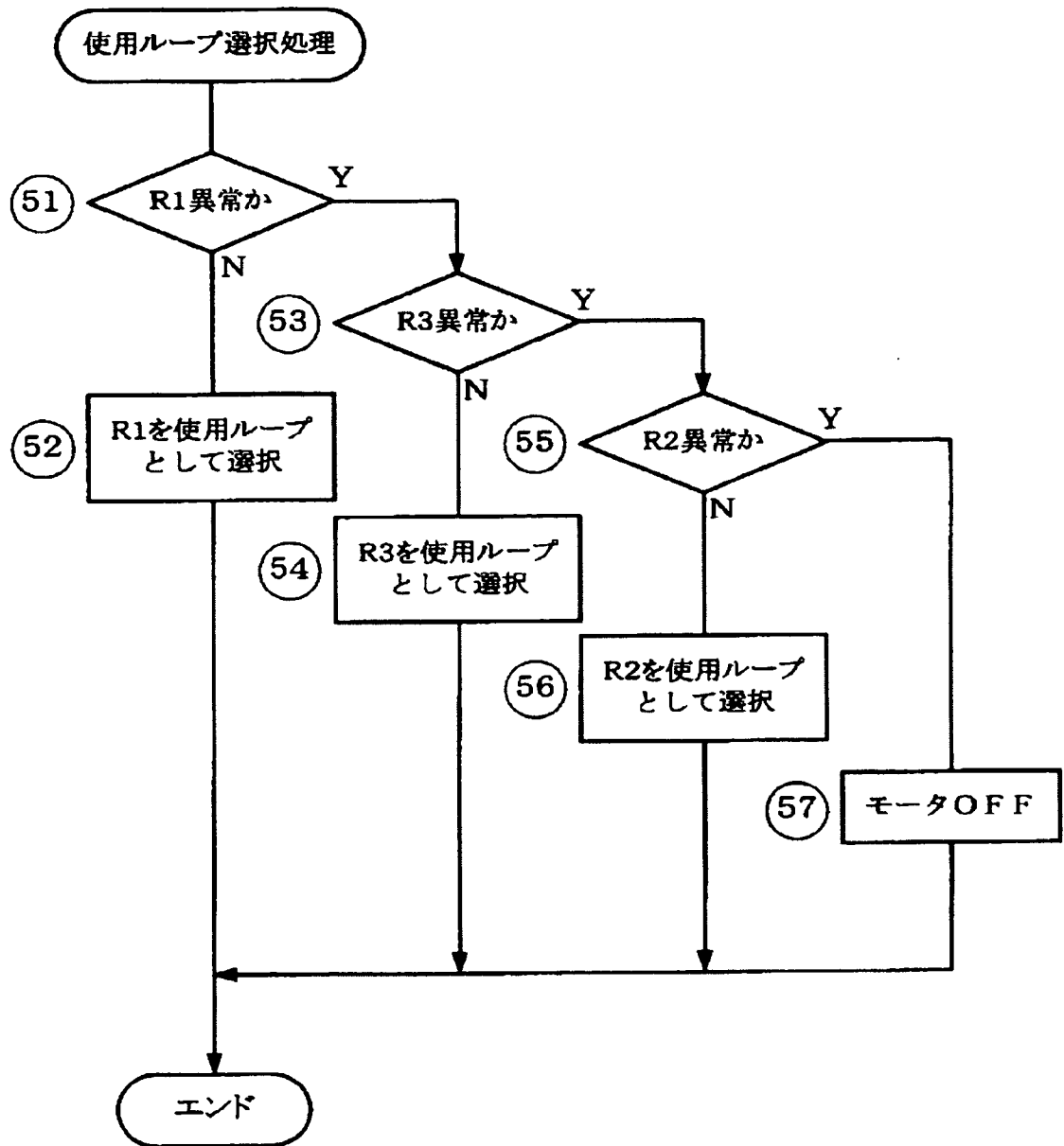
【図11】



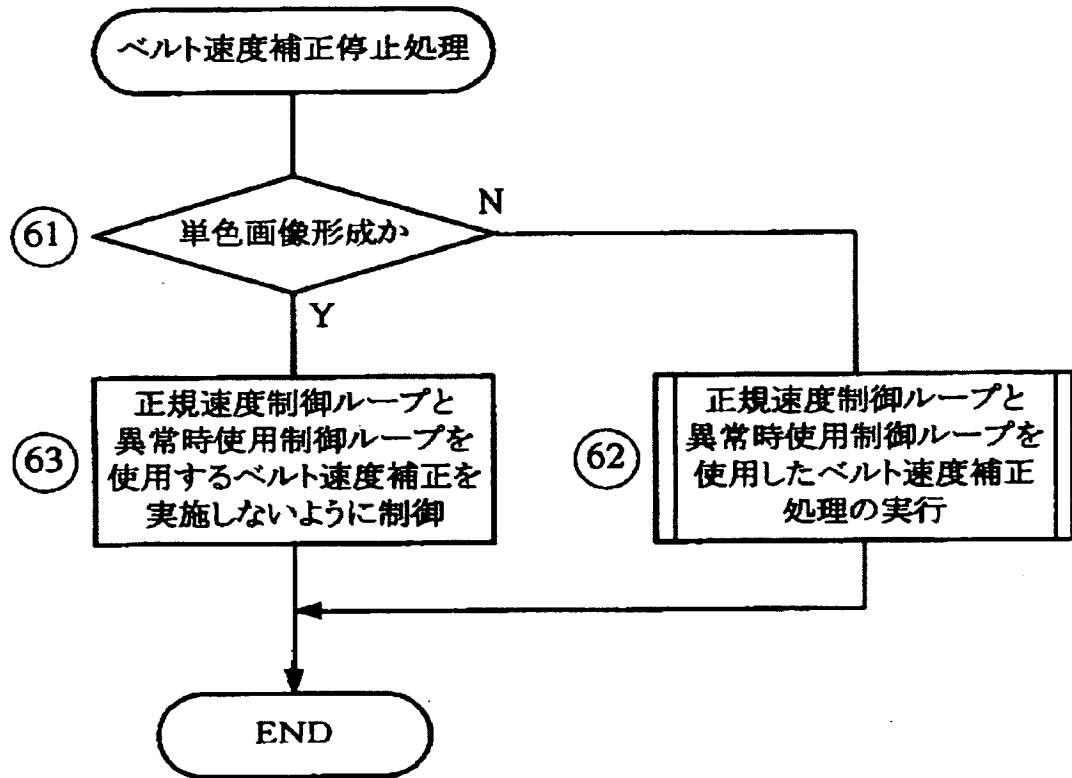
【図12】



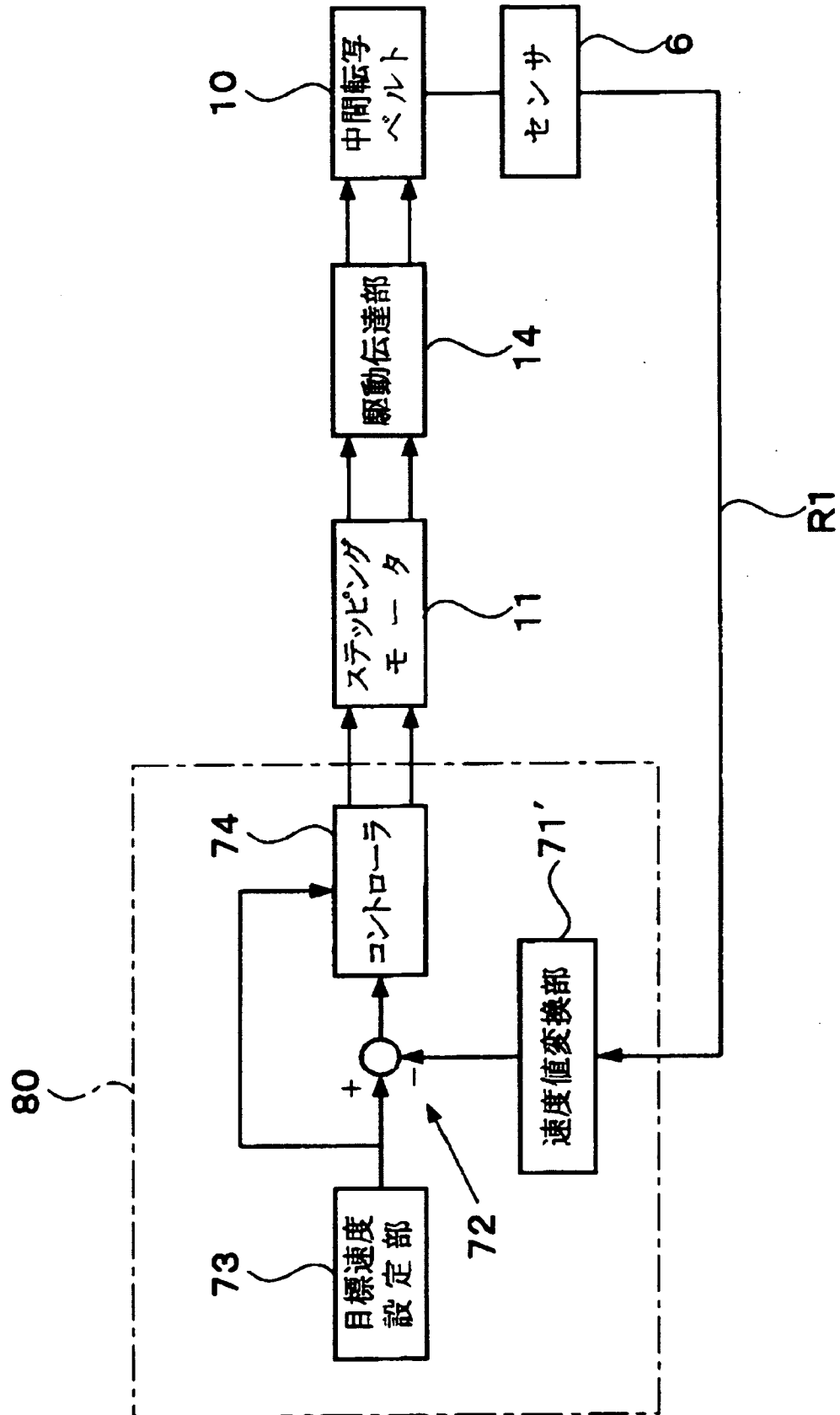
【図13】



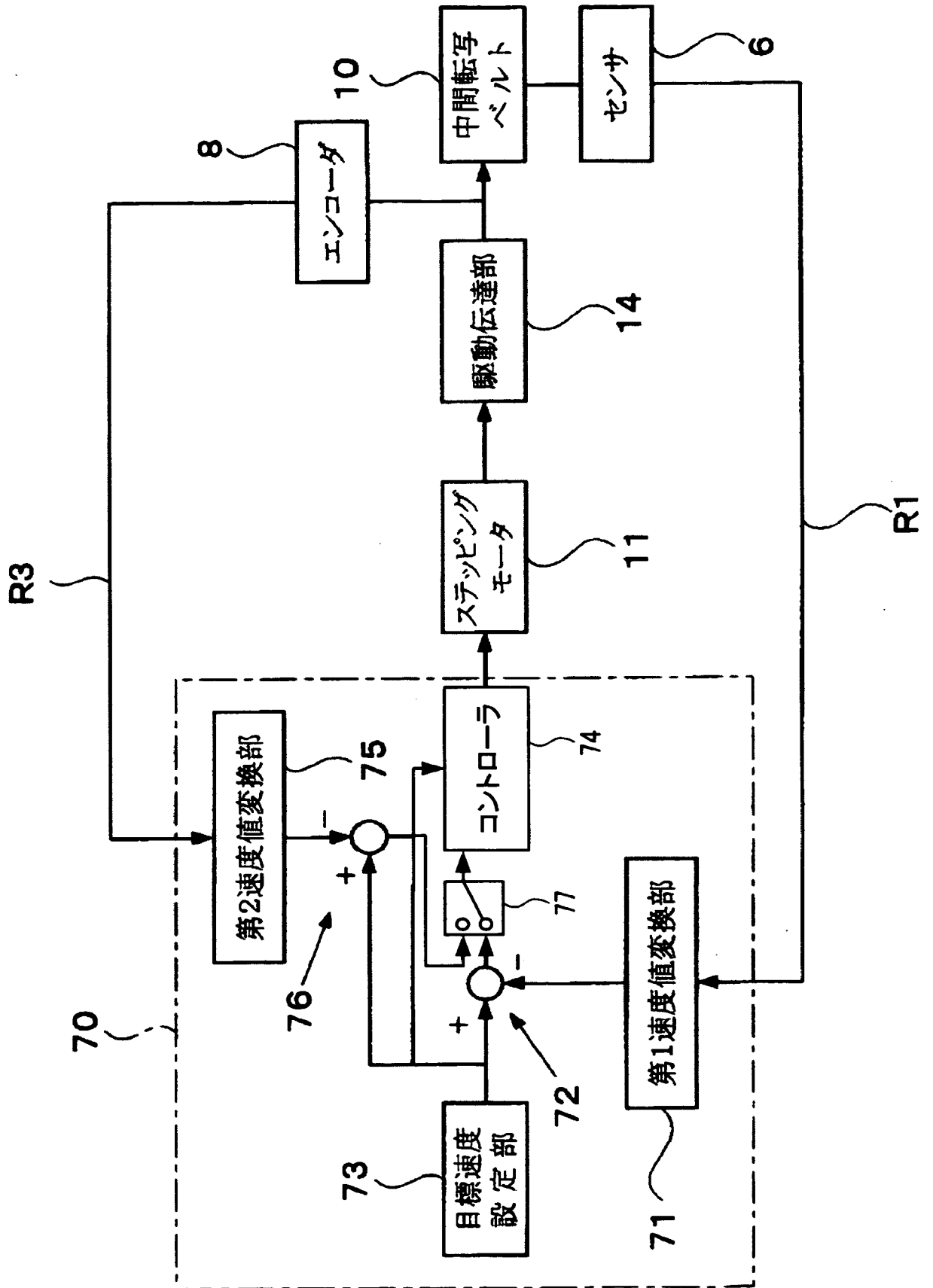
【図 14】



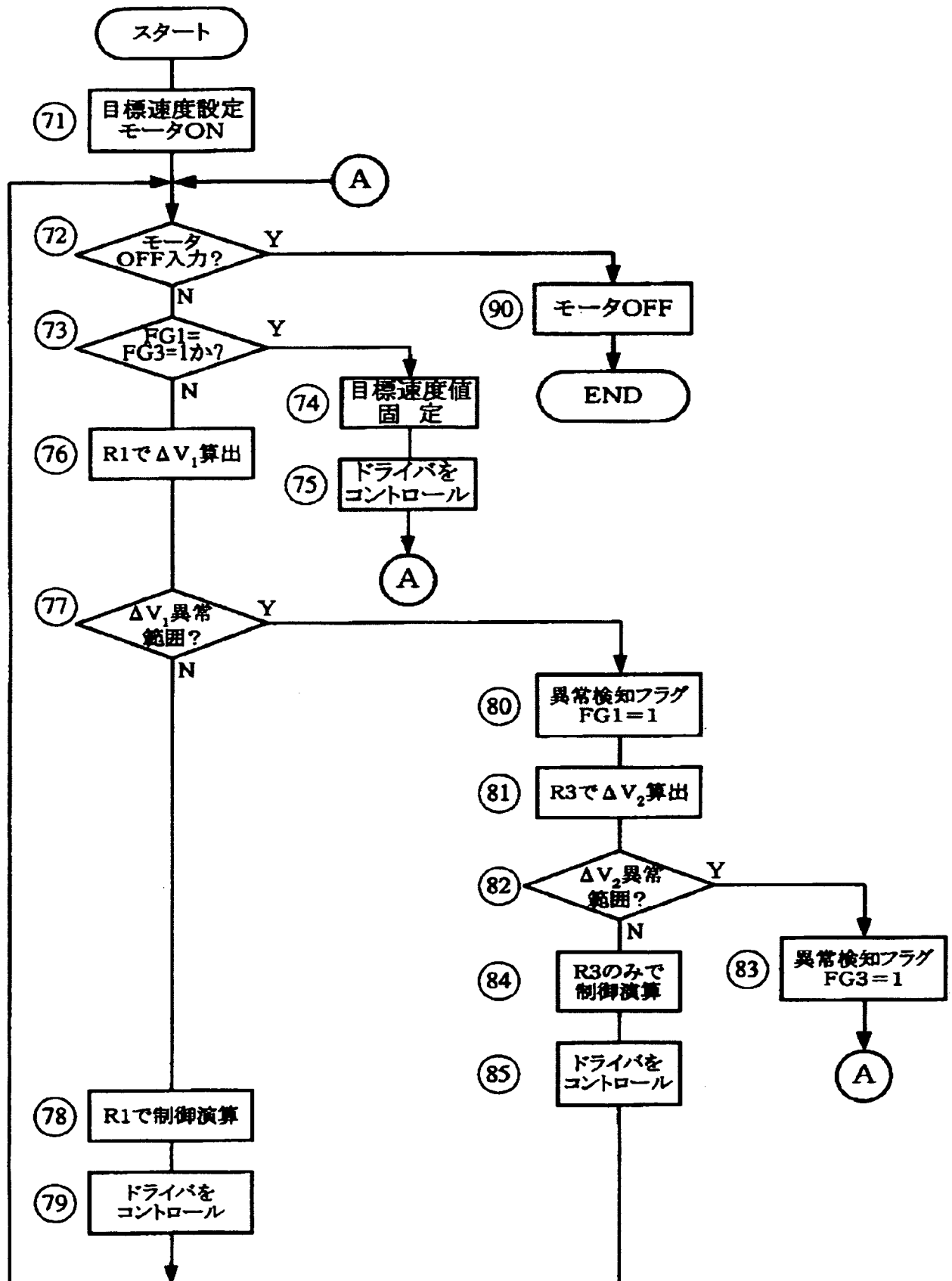
【図 15】



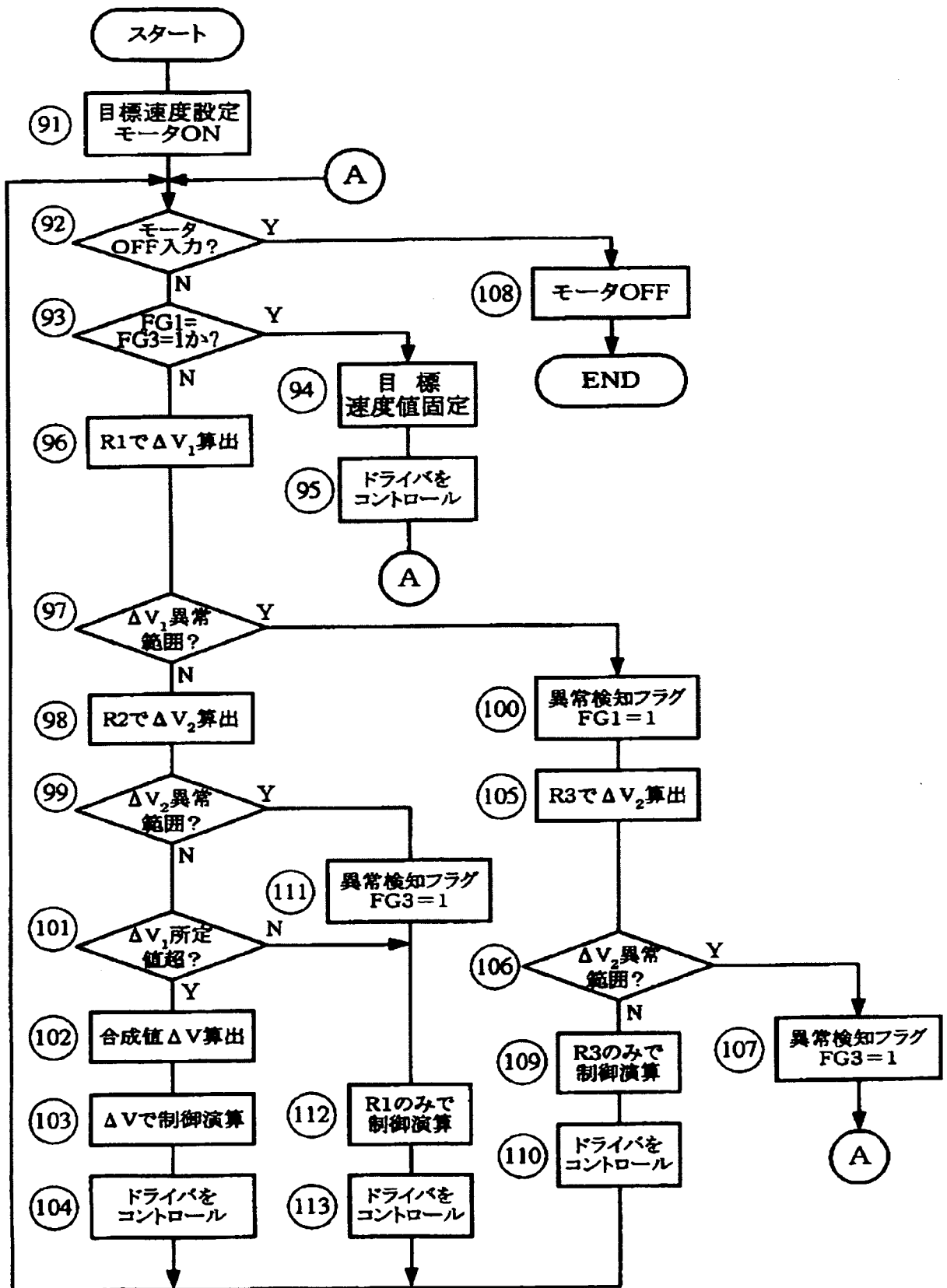
【図16】



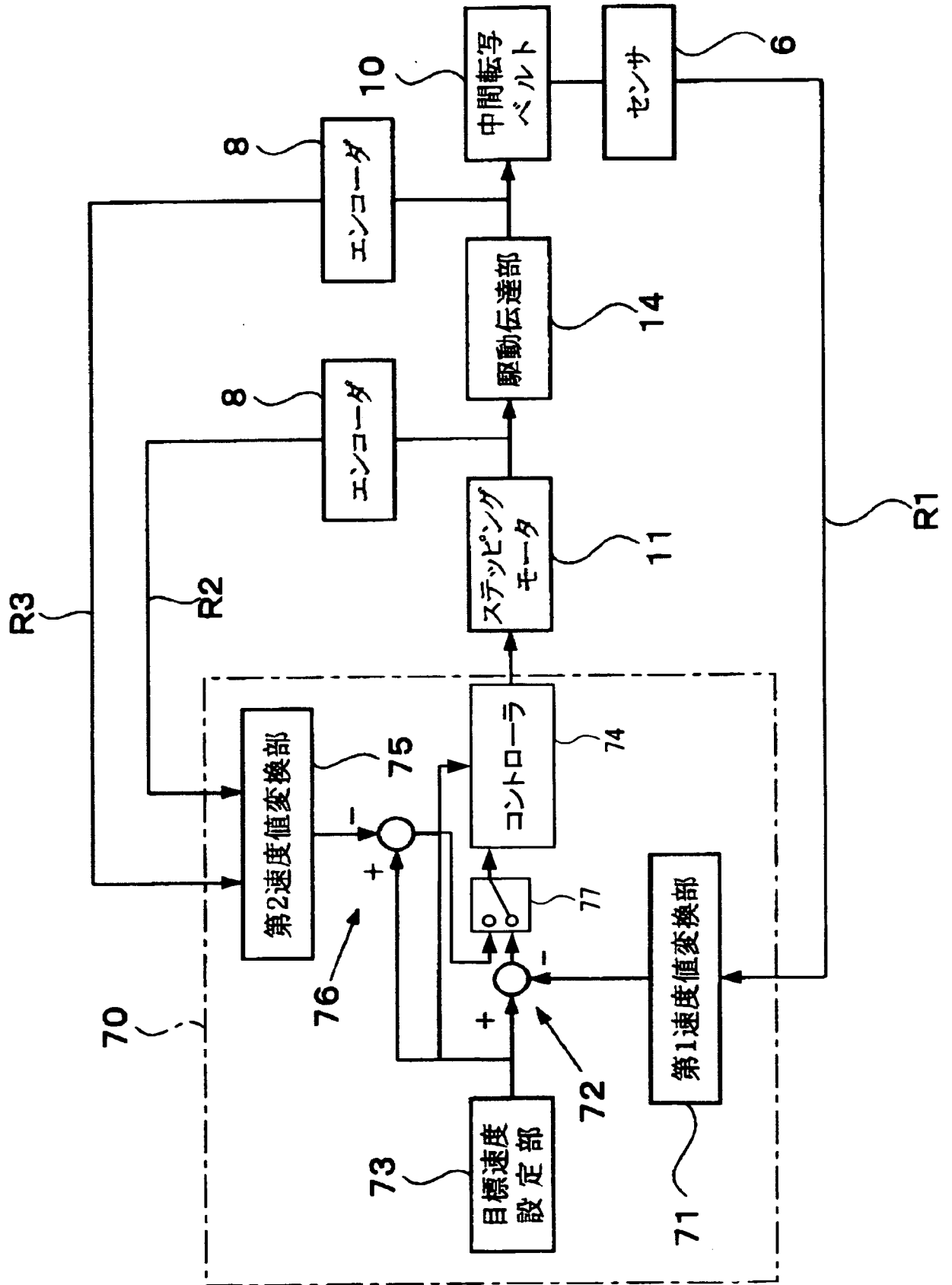
【図17】



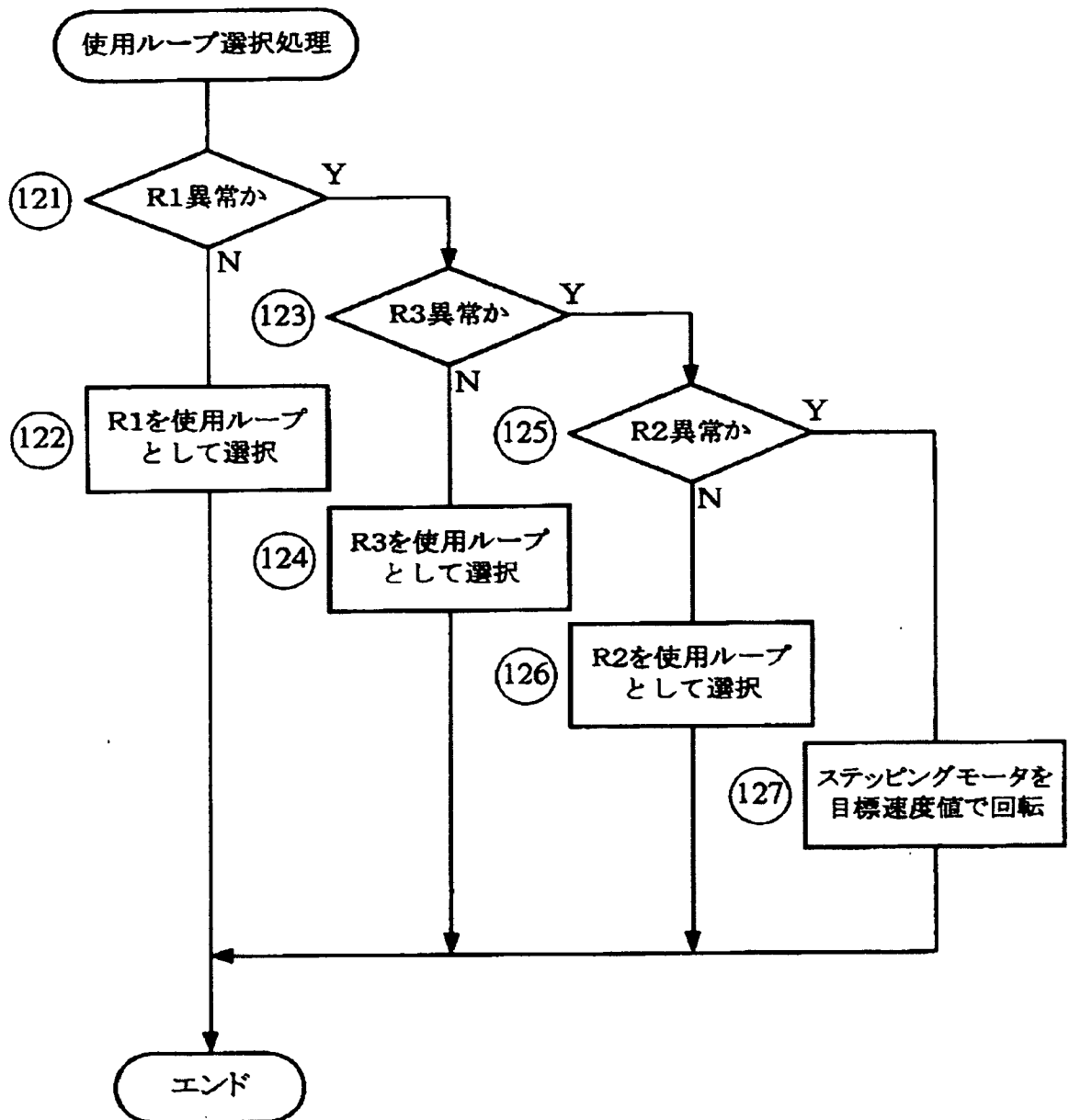
【図18】



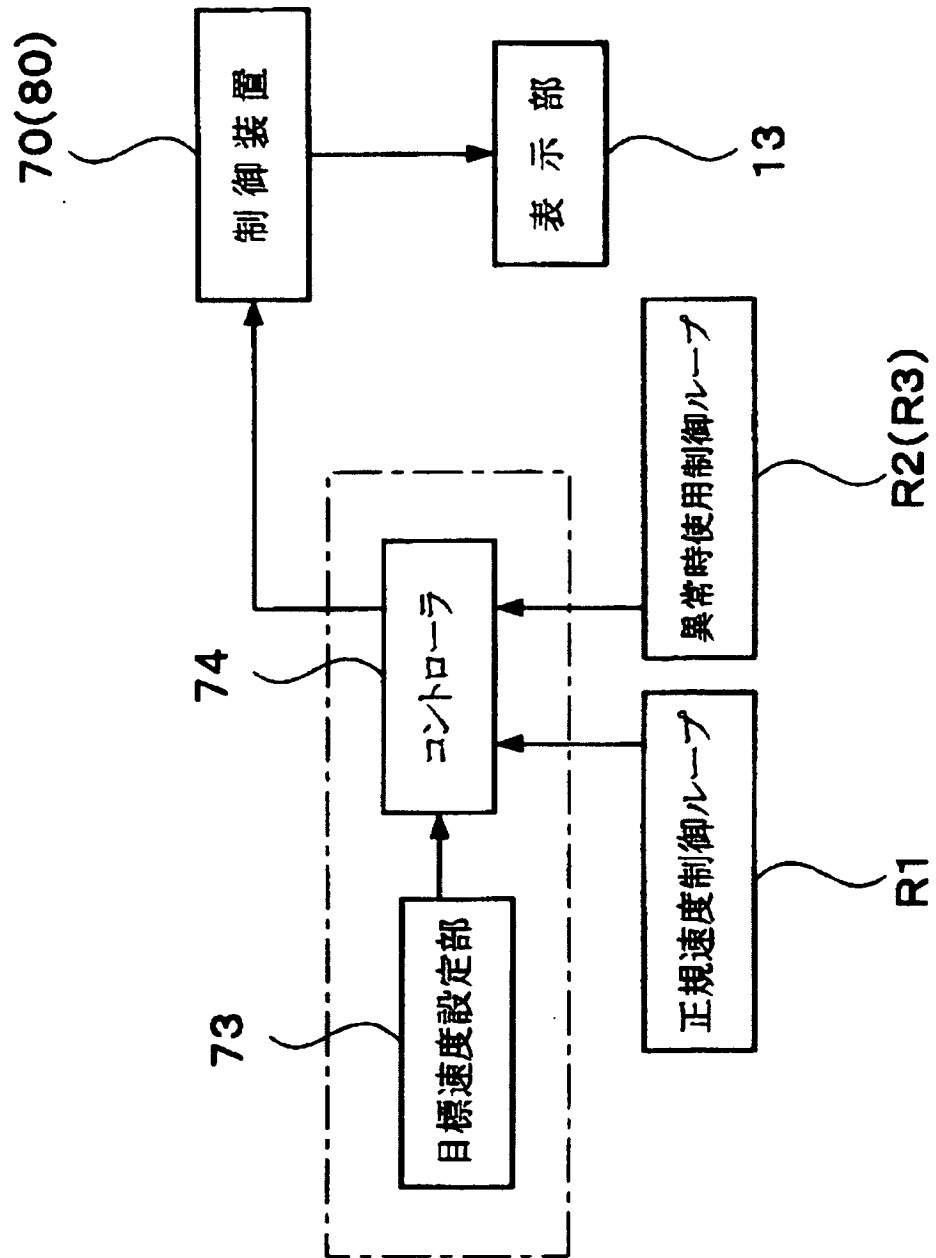
【図19】



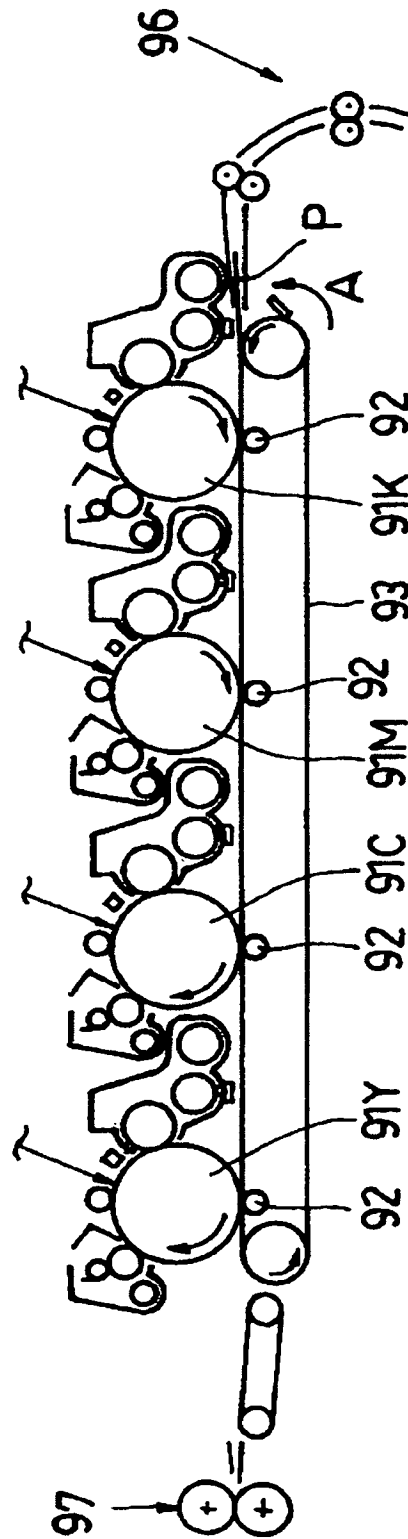
【図 20】



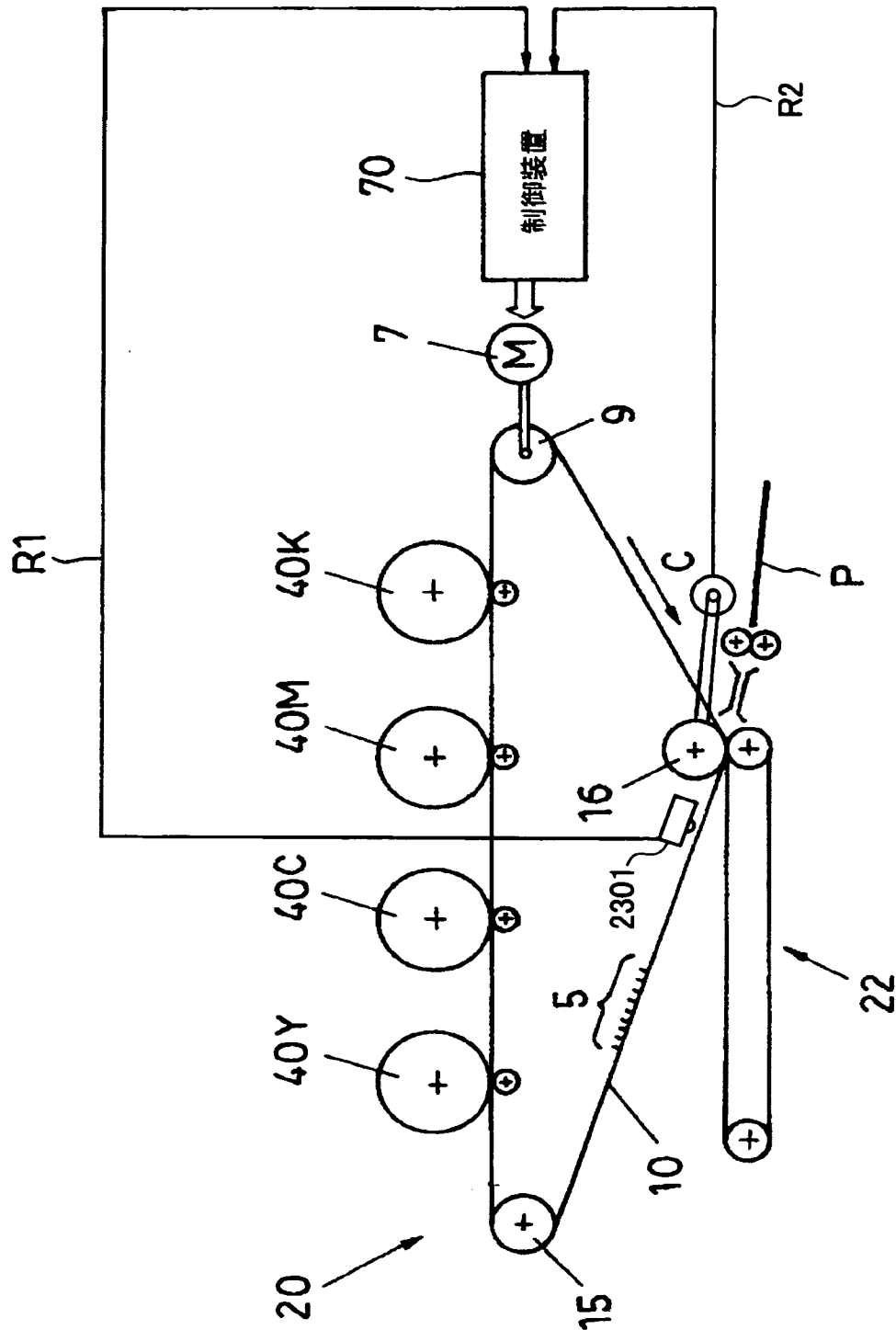
【図 21】



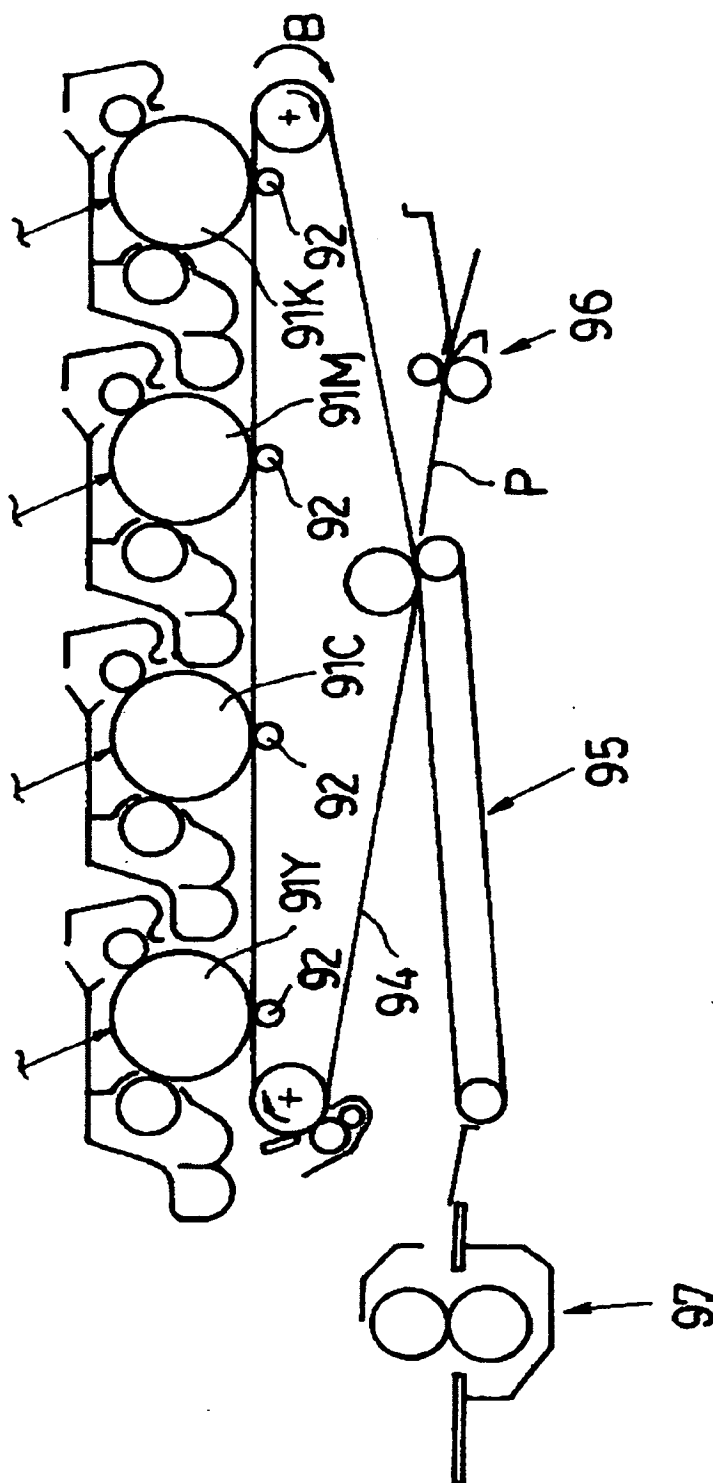
【図 22】



【図 23】



【圖 2 4】



【書類名】要約書

【要約】

【課題】ベルトがトナー等で汚れてもカラー画像に色ズレや色合いの変化等が生じないようにする。

【解決手段】中間転写ベルト10の全周に亘ってスケール5を設けると共に、そのスケール5を読み取るセンサ6を設け、そのセンサ6がスケール5を検知した情報からベルトの実際の速度を検出してその実際の速度に応じてベルトの速度を補正制御するための正規速度制御ループR1と、スケール5がトナー等により汚れて正規速度制御ループR1に異常が生じたときのための異常時使用制御ループR2とを設ける。

【選択図】 図1

特願 2 0 0 3 - 4 2 3 7 6 4

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号

[0 0 0 0 0 6 7 4 7]

1. 変更年月日

2 0 0 2 年 5 月 1 7 日

[変更理由]

住所変更

住 所

東京都大田区中馬込 1 丁目 3 番 6 号

氏 名

株式会社リコー